

発表番号	発表題目
105A01	Vertebra Shape Detection Device Using Gyro Sensor ○Se Hun Chung, Kang Bak Park and Joo No Cheong (Korea University)
105A02	Natural behavior learning of autonomous mobile robots based on Deep Reinforcement Learning ○Jeong-hwan Moon, OKi-seo Kim and Jang-myung Lee (Pusan National University)
105A03	House Keeper -Home automation system- ○Kyung-Ki Park, Seung-Hwan Shin, Kang-Bak Park and Hyun-Hwan Jeong (Korea University)
105A04	Illegal Trash Littering Person Detection for Intelligent Surveillance System ○Beom-Seok Kim, Gi-Seok Sohn and Kang-Hyun Jo (University of Ulsan)
105A05	Local Disparity Computation with SIFT and Belief Propagation ○Youlkyeong Lee and Kang-Hyun Jo (University of Ulsan)
105A06	Data Compression of FlexRay Network Using Bit Reconstruction for Intelligent Robots Soo-Chang Park, ○Ji-Wook Choi, Ki-seo Kim and Jang-Myung Lee (Pusan National University)
105A07	URDFで記述されたロボットモデルに基づくモデルベース開発の提案 ○柚木健朗, 古賀 雅伸(九州工業大学)
105A08	スマート端末の通知機能を用いたシミュレーション計算における経過情報の提供 ○堤彬, 古賀雅伸(九州工業大学)
105A09	ステアリング操舵における人間特性の簡易推定システムの開発 上田康博, ○下山英晃(長崎大学)
105A10	双脚型ハンドフリーステッキの開発 ○竹中貴澄(長崎大学)
105A11	ウェアラブル可操作性スコープの開発 ○明石浩輝(長崎大学)
105A12	脊柱起立筋の表面筋電位を用いた低負荷な抱え上げ動作の基礎検討 ○北川広大, 上園剛史(九州工業大学), 永崎孝之, 中野聡太(九州看護福祉大学), 和田親宗(九州工業大学)
105A13	重度運動障害者の目の動きで操作する眼電図を用いた意思伝達装置 ○馬場亮輔, 杉剛直, 松田吉隆, 後藤聡(佐賀大学), 山崎貴男, 大石文芽(九州大学), 江頭成人(久留米高専)
105A14	画像情報を用いた意思伝達装置における眼球虹彩位置判定 ○藁田将也, 杉剛直, 松田吉隆, 後藤聡(佐賀大学), 山崎貴男, 大石文芽(九州大学), 江頭成人(久留米高専)
105A15	ニューラルネットワークを用いた強化学習による2足歩容生成の特性解析 ○坂本憲悟(熊本大学)
105A16	海洋ロボットROVの開発 ○田場大貴(琉球大学)
105A17	複数台カメラ映像結合によるロボット群のフォーメーション制御 ○吉岡健太, 佐藤和也(佐賀大学)
105A18	拡張現実感技術による仮想隊列制御を用いた操縦支援の評価 ○坂本将一(熊本大学)
105A19	Webカメラへの制約付きフィードバックによる車両ロボットの障害回避編隊実験 ○渋谷匠吾, 伊藤博(九州工業大学)
105A20	複数台カメラ映像結合による小型UAVの自律飛行制御 ○日高賢太, 佐藤和也(佐賀大学)