

3月17日(火)

	第1演習室	第2演習室	第3演習室
10:00	T1A 進化論的計算 1 (10:00 ~ 11:40) T1A-1 弱識別器にGenetic Image Networkを用いた画像分類法 横浜国立大学 中山 史朗 白川 真一, 長尾 智晴 T1A-2 多値画像のノイズ低減のためのセルオートマトンの進化的設計手法 筑波大学 ○佐藤 正平, 狩野 均 T1A-3 群集アセンブリモデルを用いた種多様性の促進機構の検討 名古屋大学 松田 吉広 鈴木 麗璽, 有田 隆也 T1A-4 集団の重心移動を考慮した実数値GAのための世代交代モデルの提案 東京工業大学 ○青木 俊 佐久間 淳, 小林 重信, 小野 功	T2A インタラクシオン (10:00 ~ 11:40) T2A-1 インタラクティブ探索 (第二報) -人とロボットの協調による動作獲得- 京都工芸繊維大学 ○黒田 龍二 岡 夏樹 T2A-2 物体操作タスクにおける発話理解確信度の推定に基づく発話と動作の生成 情報通信研究機構 ○杉浦 孔明 岩橋 直人 T2A-3 マルチロボット操作における戦略と利用情報の抽象度 筑波大学 ○古川 宏 T2A-4 人間 - エージェント間の長期的なコミュニケーション実現のための盛り上がり度の推定 奈良工業高等専門学校 ○福井 梨恵 山口 智浩	T3A 行動モデル (10:00 ~ 11:40) T3A-1 市場の流動性と利益を考慮したマーケットメーカの行動戦略 東京工業大学 ○中村 覚 佐久間 淳, 小林 重信, 小野 功 T3A-2 群集力学の理解と制御のためのカオス的行動モデルの提案 同志社大学 千田 哲明 Tanev Ivan, 下原 勝憲 T3A-3 携帯電話使用による不安定な歩行行動予測システムの開発 東京大学 松本 光一 岡部 康平, 鎌田 実 T3A-4 動的環境に向けた行動生成に関する考察 - エレベーター配車問題を例として - 日本大学 ○篠崎 伊久磨 中根 昌克, 石川 芳男 / 東京女学館大学 宮嶋 宏行
11:40	第1講義室 特別講演 オートバイエース論とシステム工学 京都文教大学 山下 和也		
12:40	第1演習室 第2演習室 第3演習室		
14:00	T1B 進化論的計算 2 (14:00 ~ 15:40) T1B-1 分布推定アルゴリズムのFPSゲームへの適用 岡山大学 坪田 創, 半田 久志 T1B-2 コンパニオンプランツ編成に対する認知的均衡理論に基づく評価と進化論的計算の適用 京都大学 ○小林 大祐, 川上 浩司 片井 修, Sigeo Nomura, 吉田 勝二 T1B-3 プランニング能力の進化的獲得に関する基礎研究 創価大学 蓑谷 顕一, 畝見 達夫 T1B-4 関数最適化におけるUV構造を考慮した進化アルゴリズムの提案 東京工業大学 ○木下 峻一 / 群馬大学 唐津 直哉 / 東京工業大学 佐久間 淳, 小林 重信, 小野 功	T2B ロボット (14:00 ~ 15:40) T2B-1 ロボットの発話による人の発話の誘導 -意図理解の精度向上の試み- 京都工芸繊維大学 三谷 岳 石崎 達也, 岡 夏樹 T2B-2 自律衝突回避機能を備えた複数車両ロボットの遠隔操作システム 電気通信大学 ○中司 貴 桜間 一徳, 中野 和司 T2B-3 人のジェスチャーを理解する学習ロボット MEMORICS の開発 明治大学 ○徳野 真弘, 林 陽一 T2B-4 自己組織化マップと強化学習を用いた冗長マニピュレータの動作獲得 東京農工大学 ○野村 貴洋, 浅水 喬大, / 東京農工大学 / 理研RTC 小林 祐一	T3B 学習 (14:00 ~ 15:40) T3B-1 記憶構造モデルに着目した失敗事例からの知識獲得支援 京都大学 伊藤 公一, 堀口 由貴男 中西 弘明, 榎木 哲夫 T3B-2 ヒステリシス特性を有する多値セルラニューラルネットワークによる連想記憶 豊橋技術科学大学 秋月 拓磨 章 忠, 今村 孝, 三宅 哲夫 T3B-3 通時的誤差逆伝播法を用いた視覚情報に基づく隘路幅識別学習 摂南大学 穴吹 卓哉, 片田 喜章 T3B-4 役割反転模倣に基づく実時間相互作用からの応答戦略の獲得 立命館大学 谷口 忠大 / 情報通信研究機構 岩橋 直人 / 立命館大学 中西 弘門, 西川 郁子
15:40	第1演習室 第2演習室 第3演習室		
16:00	T1C 進化論的計算 3 (16:00 ~ 17:15) T1C-1 実数値GAにおけるパラメータの適応的調節 東京工業大学 ○水岡 良彰 佐久間 淳, 小野 功, 小林 重信 T1C-2 解空間の特徴を考慮した探索手法 横浜国立大学 ○高橋 里奈 長尾 智晴 T1C-3 パーティクルフィルタによる時間差と音圧比を用いた3次元音源追跡 九州工業大学 ○徳永 理, 生駒 哲一 河野 英昭, 前田 博	T2C マルチエージェント (16:00 ~ 17:15) T2C-1 地形情報を加味した領土紛争モデルとシミュレーション 創価大学 ○小山 幸男, 畝見 達夫 T2C-2 マルチエージェントタスクに対する群強化学習の適用 - 追跡問題を例として - 京都工芸繊維大学 野口 直起 黒江 康明, 飯間 等 T2C-3 パルンガゲームにおける集団適応エージェントの設計とその分析 電気通信大学 牛田 裕也 佐藤 圭二, 服部 聖彦, 高玉 圭樹	T3C 支援システム 1 (16:00 ~ 17:15) T3C-1 肯定的意外 情報の推薦器の設計 同志社大学 ○高橋 宏文 下原 勝憲, Tanev Ivan T3C-2 自動調理プロセスのカスタマイズを支援するユーザインタフェースの設計 京都大学 ○南出 陽子, 堀口 由貴男 中西 弘明, 榎木 哲夫 / 三菱電機 野本 弘平, 山崎 友賀 T3C-3 動画への共創的アノテーションによるリハビリテーション技能共有支援システム 京都大学 ○平野 賢, 塩瀬 隆之 / NEDO 宮本 英美 / 神奈川リハビリテーション病院 玉垣 努 / 京都大学 川上 浩司, 片井 修
17:15	第1演習室 第2演習室 第3演習室		

3月18日(水)

	第1演習室	第2演習室	第3演習室
9:20	W1A 協調学習 (9:20 ~ 10:35) W1A-1 リンクの評価指標に基づくネットワーク構造改変戦略が協調進化に与える影響 名古屋大学 寺田 誠, 鈴木 麗壘, 有田 隆也 W1A-2 進化的ペトリネットによるチームの行動コンテキスト抽出 横浜国立大学 細田 圭悟, 濱上 知樹 W1A-3 群強化学習法のサッカーゲーム問題への適用 京都工芸繊維大学 馬場口 豊, 飯間 等, 黒江 康明	W2A 計測 (9:20 ~ 10:35) W2A-1 NIRS信号からの腕の力方向推定 長岡技術科学大学 ○佐藤 貴伸, 坪根 正, 和田 安弘 W2A-2 動作認識のための特異スペクトル変換による力学的相互作用の抽出 京都大学 ○櫻井 啓智, 堀口 由貴男, 中西 弘明, 榎木 哲夫 W2A-3 音像定位方向の表出手法としての重心動揺計測 京都大学 ○千葉 元気, 白川 剛史, 塩瀬 隆之 / はこだて未来大学 伊藤 精英 / 京都大学 川上 浩司, 片井 修	W3A モデリング (9:20 ~ 10:35) W3A-1 多項式近似による連続時間カオスダイナミクスの構成に関する検討 関西大学 ○藤本 幸佑, 伊藤 秀隆, 隈元 昭 W3A-2 細胞分裂によるゆらぎのモデル化 東京工業大学 中谷 元, 山村 雅幸 W3A-3 粒子間の関係性に基づくシンプルな人工化学モデル構築の試み 名古屋大学 浅田 祐樹, 鈴木 麗壘, 有田 隆也
10:50	W1B 多目的最適化 (10:50 ~ 12:05) W1B-1 多目的強化学習問題に対する報酬のスカラー化についての検討 京都工芸繊維大学 堀内 穂, 飯間 等, 黒江 康明 W1B-2 多目的クラスタリングに基づく画像領域分割とその解選択の検討 横浜国立大学 ○白川 真一, 長尾 智晴 W1B-3 実験ベース進化的多目的最適化における制約違反の回避 ヤマハ発動機 ○梶 洋隆 / 京都大学 池田 心, 喜多一	W2B 情報処理 (10:50 ~ 12:05) W2B-1 p53-Mdm2系におけるパルス情報処理のメカニズム 東京工業大学 ○梶谷 祐樹 W2B-2 動作キーフレーム抽出方法 キャンセル W2B-3 ゆらぎを用いた人工遺伝子回路の分化の制御 東京工業大学 関根 亮二, 山村 雅幸 / 東京工業大学/JST さきがけ 木賀	W3B 支援システム 2 (10:50 ~ 12:05) W3B-1 ネットワーク構造と意思決定規範が系の挙動に与える影響 千葉大学 檜山 達矢, 荒井 幸代 W3B-2 学習機能付き科目分類支援システムの開発について 大学評価・学位授与機構 ○宮崎 和光, 芳鐘 冬樹, 井田 正明 W3B-3 加速度センサを用いた白杖歩様推定による歩行指導の支援システム 京都大学 ○本田 彬俊, 塩瀬 隆之, 川上 浩司, 片井 修
12:05	W1C 遺伝的機械学習 (13:10 ~ 14:25) W1C-1 適応度評価が例題に基づく遺伝的機械学習手法のサンプリングによる効率化技法 神戸大学 ○稲元 勉, 太田 能玉置 久, 村尾 元 W1C-2 ファジィクラシファイアシステムを用いたルール抽出による機械操作熟達化の分析 京都大学 ○宮口 秀平, 堀口 由貴男, 中西 弘明, 榎木 哲夫 W1C-3 強化学習問題のための分布推定アルゴリズムにおけるモデルの検討 岡山大学 ○半田 久志	W2C 交通システム (13:10 ~ 14:25) W2C-1 ドライバーの認知的負担を考慮した追突リスク情報の呈示 筑波大学 ○伊藤 誠, 渡邊 高郎, 稲垣 敏之 W2C-2 自律型ドライビングエージェントの自動設計 - オンボードカメラを用いた障害物回避 - 同志社大学 杉田 浩希, 西端 健二, ○Tanev Ivan, 下原 勝憲 W2C-3 夜間運転支援システムにおける情報提供の違いが運転行動に与える影響 京都大学 武内 秀平, 増井 惇也, ○平岡 敏洋, 熊本 博光 / 住友電気工業 泉 達也, 畑中 健一	W3C 支援システム 3 (13:10 ~ 14:25) W3C-1 実空間での中間モデルを用いたピース編みの立体創作支援 京都大学 ○前田 萌, 池田 心, 森 幹彦, 喜多一 W3C-2 データマイニングに基づく人的資本最適配置のためのタスク要求機能と潜在能力分析 千葉大学 角井 勇哉, 荒井 幸代 W3C-3 絵画空間イメージ再構成のための3次元音響VRに関する研究 京都大学 ○白川 剛史, 塩瀬 隆之 / はこだて未来大学 伊藤 清英 / 京都大学 千葉 元気, 鍵山 泰尋, 川上 浩司, 片井 修
14:40	W1D 強化学習 (14:40 ~ 16:20) W1D-1 政策勾配法における挙動政策の適応的選択 東京工業大学 ○宮前 惇, 佐久間 淳, 小野 功, 小林 重信 W1D-2 対話型強化学習のためのMDPモデルのグラフ構造に基づくゴール予測 奈良工業高等専門学校 ○衛藤 聖, 山口 智浩 W1D-3 制御構造を考慮したリズム歩行運動に対する強化学習法 京都工芸繊維大学 ○江本 和生, 黒江 康明, 飯間 等 W1D-4 マニピュレータを用いた対象物操作学習のための接触モード境界推定 東京農工大学 ○高崎 雄太, 河原井 伸行 / 東京農工大学/理研RTC 小林 祐一	W2D エージェントシミュレーション W2D-1 エージェントアプローチによる交通制御モデルの提案 同志社大学 ○河野 隼也, Tanev Ivan, 下原 勝憲 W2D-2 エージェントアプローチによる新規学卒者採用市場の分析 筑波大学 森 敬子, 倉橋 節也 W2D-3 エージェントシミュレーションを用いた組織構成員の認知変化と組織構造の適応化 東京工業大学 ○菊地 剛正, 島山 正博, 山田 隆志, 寺野 隆雄	W3D OS: 不利益 (14:40 ~ 16:20) W3D-1 あえて地図を見せない観光ナビの試み 立命館大学 ○仲谷 善雄, 田中 健, 市川 加奈子 W3D-2 地産地消型電力ネットワークへの適応的取引エージェントの導入 立命館大学 谷口 忠大, 大仲 浩司, 榎原 一紀, 西川 郁子 W3D-3 コミュニケーションメディアの特性と協力行動との関係の分析 室蘭工業大学 佐藤 祐輔, 須藤 秀紹 W3D-4 ピクトグラムを用いたナンバーパソコンコミュニケーションシステムの提案 北海道教育大学 ○小北 麻記子 / 室蘭工業大学 須藤 秀紹
15:55			
16:20			