

3月16日(水)

| | A会場 (C2-101, 1階) | B会場 (C3-101, 1階) | C会場 (C2-201, 2階) | D会場 (C2-301, 3階) |
|-------------|---|--|--|--|
| | 生体情報処理 司会 有田隆也(名古屋大学) | データマイニング I 司会 本多克宏(大阪府立大学) | 強化学習 司会 宮崎和光(大学評価・学位授与機構) | |
| 10:15-10:40 | 下オープンニューロンモデルにおける信号応答性能の解析 兵庫県立大学 ○信川 創/西村治彦/堅田尚都 (1) | ユーザ・アイテム共クラスタリングに基づく協調フィルタリングシステム構築ソフトウェア 大阪府立大学 ○本多克宏/野津 亮/市橋秀友 (57) | モジュール組換型アーキテクチャにおける再利用可能な内部情報処理の学習 京都工芸繊維大学 ○本多 透/坂本裕太/尾関基行/岡 夏樹 (111) | |
| 10:40-11:05 | 対話型進化計算に基づく「脳波ブックマーク」の提案 名古屋大学 ○原田慎也/鈴木麗壘/有田隆也 (7) | 場の潜在的ニーズの定量化による野球チームの攻撃支援 千葉大学 ○角井勇哉/荒井幸代 (61) | 仮想ロボットによる掃引作業計画の効率化を目的とした強化学習法 国立東京工業高等専門学校 ○大坂直人/北越大輔/鈴木雅人 (117) | |
| 11:05-11:30 | 事象関連電位を利用した適応的BMIシステム 長岡技術科学大学 ○椎名祐介/松崎周一/和田安弘 (13) | 新刊書籍の売上データに基づく書籍需要予測手法 東京工業大学 ○菊田 剛/文健哲/山田隆志/吉川 厚/寺野隆雄 (67) | 経験強化型学習を利用した学位授与と事業のための科目分類支援システムの提案 大学評価・学位授与機構 ○宮崎和光/井田正明 (123) | |
| 11:30-13:00 | 昼食休憩 (部会運営委員会, D会場 C2-301, 3階) | | | |
| 13:00-14:00 | 特別講演「知能システムシンポジウムの歴史と未来を語る」 小林重信 先生(東京工業大学 総合理工学研究所 知能システム科学専攻 教授) (C3-302, 3階) | | | |
| 14:00-14:10 | 休 憩 | | | |
| | 進化計算 司会 小野 功(東京工業大学) | 確率・統計モデル 司会 三好誠司(関西大学) | ロボットセンシング 司会 濱上知樹(横浜国立大学) | 安全・監視システム 司会 黒木修隆(神戸大学) |
| 14:10-14:35 | 社交性と協調性の共進化ダイナミクスに関する進化ゲーム論に基づく分析 名古屋大学 ○森江太郎/鈴木麗壘/有田隆也 (17) | ネットワーク構造簡略化を用いた確率推論手法による意思決定支援 国立東京工業高等専門学校 ○和歌崎修平/北越大輔/鈴木雅人 (73) | 人の動作計測によるハンド/アームロボットの遠隔操作システムの開発 神戸大学 小林 太/長谷川流/福井 航/小島史男/兵庫県立工業技術センター 中本裕之/関西電力 菅部和宏/広島国際大学 今村信昭/畿高エネルギー加工技術研究所 白沢秀則 (129) | 汎用監視支援システムの構築 —動き特徴量の抽出— 神戸大学 ○西田喬士/百崎将志/辻 亮弥/熊谷拓也/黒木修隆/沼 昌宏 (165) |
| 14:35-15:00 | 集団分布の移動方向に着目した世代交代モデルの提案 東京工業大学 ○青木 俊/永田裕一/小林重信/小野 功 (23) | ベイジアンネットの段階的構造学習法における適切なパラメータ設定に関する研究 国立東京工業高等専門学校 ○西山 遥/北越大輔/鈴木雅人 (79) | 外部カメラの情報を利用したヒト型ロボットの行動決定 大阪電気通信 ○小松大祐/升谷保博 (133) | 汎用監視支援システムの構築 —HOG特徴量と動き特徴量を用いた識別— 神戸大学 ○百崎将志/西田喬士/辻 亮弥/熊谷拓也/黒木修隆/沼 昌宏 (169) |
| 15:00-15:25 | 文字集団の進化に関する構成的アプローチ 名古屋大学 ○原良田直子/鈴木麗壘/有田隆也 (29) | 領域ベースの隠れ変数によるカラー画像領域分割とハイパーパラメータ推定 関西大学 ○海老原 亮/三好誠司/東京大学 岡田真人 (85) | 動画像処理を用いた複数の障害物情報の統合による環境モデル構築 横浜国立大学 ○染谷直希/濱上知樹 (139) | 設備状態監視における予測型情報収集方式の検討 三菱電機 ○徳永雄一/毛利寿志 (173) |
| 15:25-15:50 | 機器配置およびパイプの分岐を含む配管自動設計システム 九州大学 ○木村 元 (35) | 統計的手法を用いた配管減肉未計測領域に対する最大深さ推定 神戸大学 小島史男/坪田淳一/加藤 翔 (91) | レートジャイロと加速度センサを用いた羽ばたきロボットのピッチ角推定 京都工芸繊維大学 ○宮崎達也/東 善之/木村 浩 (143) | 安全防護物の無効化による労働災害の防止に向けた安全設計の検討 労働安全衛生総合研究所 ○岡部康平/梅崎重夫 (177) |
| 15:50-16:00 | 休 憩 | | | |
| | AI・人工生命 司会 木村 元(九州大学) | データマイニング II 司会 荒井幸代(千葉大学) | 知識獲得 司会 中西弘明(京都大学) | |
| 16:00-16:25 | 時間的環境変化を用いた種子散布シミュレーション 創価大学 ○阿部将史/畝見達夫 (41) | 非ユークリッド関係性データからの線形構造の抽出と欠測値の処理 大阪府立大学 ○山本剛史/本多克宏/野津 亮/市橋秀友 (95) | 近似関数の局所特徴に基づいた対象物操作獲得のための探索戦略 東京農工大学 ○楠松重之/篠田真也/高崎雄太/東京農工大学/理化学研究所RTC 小林祐一 (149) | |
| 16:25-16:50 | τ マージンによる群行動の制御 —障害物回避と群の再形成に関する考察— 法政大学 ○昆 竜也/伊藤一之/三洋電機株式会社 横川 彰 (47) | ポーリングデータのパターン分類に基づく任意地点の地盤特性推定 千葉大学 ○谷 直彦/荒井幸代 (99) | 熟間圧延における操業支援のための可視化インタフェースの開発 京都大学 ○山本順輝/堀口由貴男/榎木哲夫/中西弘明/神戸製鋼所 榎崎博司 (153) | |
| 16:50-17:15 | 多数のプログラム候補を生成する解析的帰納関数プログラミング 宮崎大学 ○片山 晋 (51) | 入試採点支援システムにおける手書き文字の特徴量の類似性を用いた採点ミス検出アルゴリズム 国立東京工業高等専門学校 ○大澤翔吾/萩原奈央/鈴木雅人/北越大輔 (105) | 熟間圧延自動化における異常時介入操作の戦略的知識の学習 京都大学 ○金 暁明/堀口由貴男/榎木哲夫/中西弘明 (159) | |

3月17日(木)

| | A会場 (C2-101, 1階) | B会場 (C3-101, 1階) | C会場 (C2-201, 2階) | D会場 (C2-301, 3階) |
|-------------|--|--|---|--|
| | 最適化 司会 飯間 等 (京都工芸繊維大学) | ファジィ・SVM 司会 村尾 元 (神戸大学) | ロボット制御 I 司会 木村 浩 (京都工芸繊維大学) | 社会システム 司会 須藤秀紹 (室蘭工業大学) |
| 9:50-10:15 | パーティクルタイプの変更とリスタート法を用いたマルチタイプPSO 大阪大学 ○ 巽 啓司/海老田祐司/谷野哲三 (181) | 強調と抑制を考慮したSIRMs結合型ファジィ推論モデル 大阪工業大学 ○ 関 宏理 (247) | 打叩による環境知覚と移動ロボットのナビゲーションへの適用 法政大学 ○ 山城大志/伊藤一之 (315) | 市場の流動性および公平性を考慮したマーケットメーカーの提案と性能評価 東京工業大学 ○ 佐藤清彦/永田裕一/小林重信/小野 功 (375) |
| 10:15-10:40 | ワークスケジューリング問題の数理計画モデルとパラメータ抽出 神戸大学 ○ 前田佳香/大原 誠/玉置 久 (185) | L2サポートベクトルマシンによるファジィ識別器のチューニング法の開発 神戸大学 ○ ペイマイダ/阿部重夫/北村拓也/藪脇諒佑 (253) | 方策こう配法における環境ダイナミクスと行動価値による方策表現 近畿大学 ○ 石原聖司 芝浦工業大学 五十嵐治一 (321) | ネットワーク構造とロコモ特性を考慮したキャズム生成モデル 千葉大学 ○ 神野周一郎/荒井幸代 (381) |
| 10:40-11:05 | 不完全情報下における最適化問題のモデル化と解法設計の枠組み — タクシー車両配車問題への適用 — 神戸大学 ○ 大原 誠/玉置 久 (191) | 多重非線形部分空間法に基づくサポートベクトルマシンの開発 神戸大学 ○ 北村拓也/藪脇諒佑/田中佑典/阿部重夫 (259) | 偏光と地磁気を利用した羽ばたきロボットののためのナビゲーションシステム 京都工芸繊維大学 ○ 徳網大哲/東 善之/木村 浩 (327) | ロコモ効果における社会ネットワークの影響 筑波大学 ○ 齋藤宗香/倉橋節也 (387) |
| 11:05-11:30 | 計算装置への最適タスク割当による効率的計算の研究 創価大学 ○ 加藤光輝/畠見達夫 (197) | 関数近似用L2サポートベクトルマシンの高速学習方式 神戸大学 ○ 藪脇諒佑/北村拓也/阿部重夫 (265) | 複数の移動ロボットによる協調搬送のための隊列移動制御 京都工芸繊維大学 ○ 野口直起/尾関基行/岡 夏樹 (331) | 初期集団の行動傾向の違いがコミュニケーションネットワーク上の協調進化に与える影響 室蘭工業大学 ○ 森田拓受/須藤秀紹/澤井宏宏 (393) |
| 11:30-12:40 | 昼食休憩 | | | |
| | 意思決定・マルチエージェント 司会 佐藤 浩 (防衛大学校) | 識別・推定 司会 矢田紀子 (横浜国立大学) | ロボット制御 II 司会 小林 太 (神戸大学) | 支援システム 司会 川上浩司 (京都大学) |
| 12:40-13:05 | Influencer導入によるジレンマ環境下の最適な意思決定の誘発 千葉大学 ○ 栗山俊通/荒井幸代 (201) | 見えの変形を学習させた分類木に基づく高精度実時間三次元手指姿勢推定 立命館大学 ○ 宮本 翔/藤本光一/松尾直志/島田伸敬/白井良明 (271) | 2次元2足ロボットのリミットサイクル歩行における視覚を用いた遊脚着地点調節 京都工芸繊維大学 ○ 長谷善生/東 善之/木村 浩 (335) | 操作履歴から推定した設計者の選好に基づく展示デザイン支援システムの設計 京都大学 ○ 村越隆之/塩瀬隆之/西村卓馬/平岡敏洋/川上浩司 (397) |
| 13:05-13:30 | OODA LOOPIにおける観察と情勢判断の関係 防衛大学校 ○ 野房 綾/佐藤 浩/生天目 章 (207) | 進化的条件判断ネットワークEDENIによる画像分類 横浜国立大学 ○ 中山史朗/穂積知佐/矢田紀子/長尾智晴 (277) | 遅延フィードバックを用いた2脚ロボットの歩行から走行への遷移 京都工芸繊維大学 ○ 田村 究/東 善之/木村 浩 (341) | 電子機器のプリミティブ・インタラクションに基づくメニュー構造生成と複合タスク操作支援 京都大学 ○ 下條 亘/榎木哲夫/堀口由貴男/中西弘明 (403) |
| 13:30-13:55 | マルチエージェントプランニングによるイベント幹事タスクの性能評価 早稲田大学 ○ 浜口和也/三戸 誠/菱山玲子 (213) | 足底圧情報からの歩行判別手法についての研究 立命館大学 ○ 山本有華里/谷口忠大 (283) | 四足歩行運動の遊脚・接地パターンの生成・移行を行うANNIに対する検討 日本大学 ○ 建部達弥/佐伯勝敏/関根好文 (345) | レーシングカートの操縦者支援に関する基礎的考察 神戸大学 ○ 柳原智哉/戸谷洋輔/松本卓也/玉置 久 (409) |
| 13:55-14:20 | 環境知能における動的状況に対応したプランニングエージェントの導入とその評価 早稲田大学 ○ 三戸 誠/浜口和也/菱山玲子 (219) | マンガブリクラシステムの提案と誤認識に着目した音声認識の楽しさの分析 京都工芸繊維大学 ○ 坂本聖也/更谷 健/東川知生/平田幸直/北村憲史郎/尾関基行/岡 夏樹 (289) | 四脚ロボットの脚相調節を用いたSplit-belt Treadmill歩行における歩容適応 京都工芸繊維大学 ○ 今岡大策/東 善之/木村 浩 (349) | 運転操作の評価に基づく知的運転支援システムの構築 筑波大学 ○ 張 帆/安信誠二 (415) |
| 14:20-14:30 | 休 憩 | | | |
| | 生体ネットワーク・複雑系 司会 玉置 久 (神戸大学) | 特徴抽出 司会 半田久志 (岡山大学) | ロボット学習 司会 小林祐一 (東京農工大学) | ウェアラブル・分散知能 司会 畠見達夫 (創価大学) |
| 14:30-14:55 | 周期発現パターンを実現する制御器遺伝子ネットワークの設計法 京都工芸繊維大学 ○ 森 禎弘/黒江康明 (225) | Isomapを利用したマリオエージェントの構成一敵の位置情報を次元縮約する方法の検討 岡山大学 ○ 半田久志 (295) | ロボットの語意獲得のためのユーザの発話分類 京都工芸繊維大学 ○ 中谷 仁/植村竜也/荒木 修/西垣貴夫/尾関基行/岡 夏樹 (355) | マルチエージェントシステムのディメンダビリティ向上を目指した軽量ミドルウェア 横浜国立大学 ○ 吉澤宗明/濱上知樹 (419) |
| 14:55-15:20 | 安定な周期発現パターンをもつ遺伝子ネットワークの設計法 京都工芸繊維大学 ○ 渡辺雄太/森 禎弘/黒江康明 (231) | サポートベクトルマシンを用いた特徴抽出に基づく識別器の構成法 神戸大学 ○ 田尻康之/北村拓也/藪脇諒佑/阿部重夫 (301) | 空間認知のための画像特徴による身体図式獲得 東京農工大学 ○ 染井貴之/松井良介 東京農工大学/理化学研究所RTC 小林祐一 (361) | 非線形力学系を用いた慣性センサデータからの動作特徴抽出とそのアトラクタ表現における物理的意味の考察 豊橋技術科学大学 ○ 秋月拓磨/章 忠/今村 孝/三宅哲夫 (423) |
| 15:20-15:45 | 連続時間カオス生成テンプレートの構成と周期軌道の配置に関する検討 関西大学 ○ 古岡達弥/伊藤秀隆/隈元 昭 (237) | 省メモリな追加学習型カーネル主成分分析アルゴリズム 神戸大学 ○ 徳本隆臣/小澤誠一 (305) | 遠隔操作ロボットの動作情報からの人の操作意図の推定 京都工芸繊維大学 ○ 小西広隆/尾関基行/岡 夏樹 (365) | HMMIによる時系列データ組織化手法の行動認識への適用 神戸大学 ○ 蘇 彦聡/村尾 元 (427) |
| 15:45-16:10 | 様々な発火パターンを実現するParticle Swarm Optimizationによるスパイキングニューラルネットワークの学習法 京都工芸繊維大学 ○ 山本昌弘/黒江康明/飯間 等 (241) | マルチタスク顔画像認識のための追加型二方向二次元線形判別分析 神戸大学 ○ 劉 春玉/小澤誠一 (309) | イラストを用いた人-ロボット間のインタラクション手法 — 語意学習中における内部状態表示の効果について — 京都工芸繊維大学 ○ 西垣貴夫/植村竜也/岡 夏樹/尾関基行 (369) | フィールド型計測手法による展示物閲覧行動分析 京都大学 ○ 石河栄祐/塩瀬隆之/西村卓馬/平岡敏洋/川上浩司 立命館大学 宗本晋作 (431) |