

平成 23 年度

計測自動制御学会関西支部・システム制御情報学会

若手研究発表会

プログラム

特別講演

17:00～18:30

テーマ：企業と大学 ―企業研究者の視点―

SP-1 「大学の仕事」と「企業の仕事」の違い

岡崎昭広（シャープ株式会社 健康環境システム事業本部 要素技術開発センター NB 商品開発室）

SP-2 エナジー技術分野への情報処理技術の深化

大倉計美（三洋電機株式会社 エナジーデバイスカンパニー エナジーモジュール研究所 バッテリー
マネジメント研究部）

A 会場（301 教室）

セッション A1 進化型計算

10:00～11:30

司会：吉岡 理文（大阪府立大）

- A1-1 タマホコリカビ型遺伝的アルゴリズムにおける移動演算子の解析・・・・・・・・・・1
○野田昌嗣，森直樹，松本啓之亮（大阪府立大）
- A1-2 クラウド環境における進化型計算フレームワークの提案・・・・・・・・・・5
○小城久美子，森直樹，松本啓之亮（大阪府立大）
- A1-3 多目的ゲームにおける強均衡・弱均衡と進化的安定性の関係・・・・・・・・・・9
○川村知広，金澤尚史，潮俊光（大阪大）
- A1-4 遺伝的プログラミングを用いた投資戦略における銘柄フィルタの提案・・・・・・11
○西村智貴，森直樹，松本啓之亮（大阪府立大）
- A1-5 スピングラス型遺伝子表現を用いたマルチエージェントシステムの提案・・・・・・15
○松村要，森直樹，松本啓之亮（大阪府立大）
- A1-6 プロダクトミックス最適化問題の拡張と数理計画モデル・・・・・・・・・・19
○紙本達也，杉川智，玉置久（神戸大），井本孝亮，梅田豊裕（神戸製鋼）

セッション A2 インターフェース・アシスト技術

12:30～14:00

司会：本多 克宏（大阪府立大）

- A2-1 電力解析攻撃に対する供給電源の影響に関する一考察・・・・・・・・・・23
○佐藤隆亮，松島大祐，吉川雅弥（名城大）

A2-2	文字の形状情報を用いたアスキーアートのフィルタの提案	25
	○金川友則, 森直樹, 松本啓之亮 (大阪府立大)	
A2-3	絵情報共有型会話エージェント Pictgent における興味推定	29
	○上野未貴, 森直樹, 松本啓之亮 (大阪府立大)	
A2-4	Twitter におけるリストの自動生成	33
	○石原大己, 柳本豪一, 吉岡理文 (大阪府立大)	
A2-5	関係データベース管理システムによるマッシュアップ支援	35
	○藤本康平, 松本啓之亮 (大阪府立大)	
A2-6	個人の嗜好を考慮した検索用オントロジーの構築	39
	○越智久美子, 松本啓之亮 (大阪府立大)	

セッション A3 最適化・学習

14:30~16:15

司会：森 直樹 (大阪府立大)

A3-1	ある 2 ソースネットワークにおける 2 種類のブライスのパラドックス	43
	○浜口慎平, 金澤尚史, 潮俊光 (大阪大)	
A3-2	ニュースにおけるファンダメンタルズ情報を用いた取引エージェントの提案	45
	○祖田佳典, 森直樹, 松本啓之亮 (大阪府立大)	
A3-3	時空間 RRT におけるパラメータの検討	47
	○中島誠, 升谷保博 (大阪電通大)	
A3-4	Emotion and Coevolution of Learning Robots Teams	51
	○Caspar Luc, Naoki Mori, Keinosuke Matsumoto (Osaka Prefecture University)	
A3-5	追跡問題における 2 体の部分状態空間に着目した Q 学習	55
	○伊木美太輔, 松本啓之亮, 森直樹 (大阪府立大)	
A3-6	Alternative <i>c</i> -means を用いたロバストな関係性データの線形クラスタリング	59
	○山本剛史, 本多克宏, 野津亮, 市橋秀友 (大阪府立大)	
A3-7	膵臓 β 細胞内インスリン顆粒動態シミュレーション・モデル	61
	○田畑直紀, 松本卓也, 玉置久 (神戸大)	

B 会場 (302 教室)

セッション B1 離散事象・制御

10:00~11:30

司会：井前 讓 (大阪府立大)

B1-1	サイバーフィジカルシステムにおける制御タスクのジョブスキップを用いた最適調停	65
	○吉本達也, 潮俊光 (大阪大)	
B1-2	混合論理動的システムの self-triggered 予測制御	67
	○中尾将吾, 潮俊光 (大阪大)	
B1-3	離散事象システムにおけるリライアブル共可診断性の検証	69
	○中田修平, 高井重昌 (大阪大)	

B1-4	時間付き離散事象システムの分散スーパーバイザ制御のための強制可能事象集合の分割方法	73
	○野村雅司, 高井重昌 (大阪大)	
B1-5	マルチエージェントの分散協調囲い込み制御に関する一考察	77
	○品川真英 (京都大), 桜間一徳 (鳥取大), 杉江俊治 (京都大)	
B1-6	粒子フィルタに基づくマルチモデルの同定	81
	○杉山暢克, 杉江俊治 (京都大)	

セッション B2 制御系設計

12:30~14:00

司会 : 東 俊一 (京都大)

B2-1	2-stage アクチュエータに基づく省エネルギー制御	85
	○林超, 浅井徹 (大阪大)	
B2-2	制御区間が有限な Hamilton-Jacobi-Bellman 方程式の進化論的解法	89
	小林友明, ○木本貴也, 井前讓 (大阪府立大)	
B2-3	母関数を用いた非ホロノミックシステムの制御	93
	井前讓, ○尾崎友彰, 小林友明 (大阪府立大)	
B2-4	カーネルトリックを用いた Lyapunov 関数の候補の仮生成	97
	○久保田雄大, 森耕平 (神戸大)	
B2-5	不確かさを有する拘束系に対する ROC の適用	101
	○荒川卓也, 太田有三, 増渕泉 (神戸大)	
B2-6	ナイキストの安定判別法の新しい簡単な証明	105
	○三木雅史, 小坂学 (近畿大)	

セッション B3 同定・計測・制御

14:30~16:15

司会 : 福島 宏明 (京都大)

B3-1	超小型人工衛星に特化した KILL スイッチの設計および評価実験	107
	○藤田瑞樹, 土井智晴 (大阪府立高専)	
B3-2	障害物回避を考慮した時間駆動型通信による被覆制御	109
	○寺岡沙織, 潮俊光, 金澤尚史 (大阪大)	
B3-3	外乱が存在するシステムに対するパラメータ同定手法の計算負荷の低減	111
	○松尾拓, 浅井徹 (大阪大), 中山万希志 (神戸製鋼)	
B3-4	3 自由度をもつ小型無人ヘリコプタの MIMO 閉ループ部分空間同定と飛行制御	115
	○松葉一孝, 牛田俊, 奥宏史 (大阪工業大)	
B3-5	学習則の射影によるブラインド信号分離と外乱抑制制御系設計への応用	119
	○広谷拓也, 杉本謙二 (奈良先端大)	
B3-6	2ch マイクロホンを用いたクロススペクトル法に基づく音響測距の実験的検討	123
	○河西慶治, 中迫昇, 中山雅人, 篠原寿広, 上保徹志 (近畿大)	

- B3-7 衝撃実験データの非線形時系列解析・・・・・・・・・127
○村西真依, 谷塚昇 (大阪府立大)

C会場 (304 教室)

セッションC1 移動ロボット

10:00～11:30

司会：小林 友明 (大阪府立大)

- C1-1 飛び移り座屈を用いた小惑星探査ローバ MINERVA-II の移動機構・・・・・・129
○大方圭介, 大須賀公一 (大阪大), 望山洋 (筑波大), 坂東麻衣 (京都大), 藤本英雄 (名工大)
- C1-2 倒立振子制御を使用したパワーアシスト型酸素ボンベ搬送カートの開発・・・・・・131
○太才遼一, 入部正継 (大阪電通大), 遠藤玄 (東京工業大), 田窪敏夫 (東京女子医科大)
- C1-3 ペットの運動不足解消用の障害物回避移動ロボットの開発・・・・・・135
○藤田丈史, 入部正継 (大阪電通大)
- C1-4 補助輪を有する倒立振子型移動ロボットにおける走行モード遷移・・・・・・137
○堂野崎裕育, 岩城敏 (広島市立大), 麥田憲司, 井谷優 (日本システムデザイン株式会社)
- C1-5 RF タグによる自己位置同定とロボットトラクタへの応用・・・・・・139
○入江響, 倉鋪圭太, 深尾隆則 (神戸大), 村上則幸 (農業・食品産業技術研究機構)
- C1-6 飛行船ロボットに搭載したカメラによるモーションステレオ・・・・・・143
○川面怜哉, 吉田武史, 深尾隆則 (神戸大)

セッションC2 制御系設計

12:30～14:00

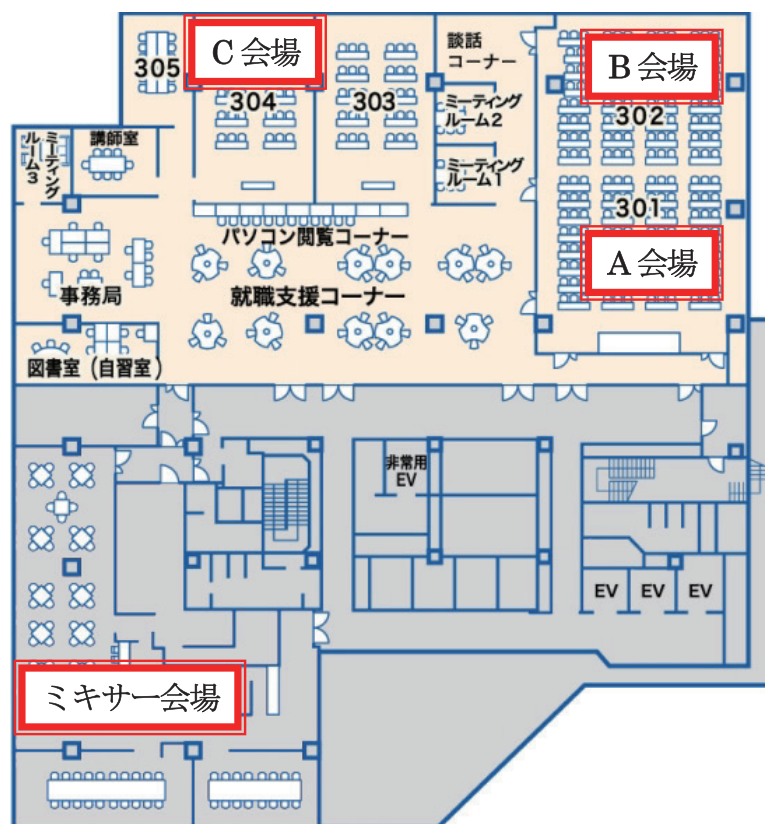
司会：牛田 俊 (大阪工業大学)

- C2-1 ティルトロータ型飛行ロボットの開発と飛行状態推定・・・・・・145
○福家朋来, 浦久保孝光, 深尾隆則 (神戸大)
- C2-2 高解像度車載マルチレイザレーザレーダによる移動物体の大きさ・姿勢推定・・・・・・147
○山本学史, 橋本雅文 (同志社大), 菅沼直樹 (金沢大学)
- C2-3 受動的動歩行の適応機能の実験的検証・・・・・・149
○廣瀬晴之, 入部正継 (大阪電通大), 衣笠 哲也 (岡山理科大), 大須賀 公一 (大阪大)
- C2-4 ヒト型ロボットの歩行から連続したキック動作の生成・・・・・・153
○田近宏希, 丸山拓也, 升谷保博 (大阪電通大)
- C2-5 二次元運動に対する筋骨格系の自己安定性特性・・・・・・157
○Chang Handdeut, 杉本靖博, 大須賀公一 (大阪大), 山海嘉之 (筑波大学)
- C2-6 スタンドアロン型汎用 FA コントローラ的设计開発・・・・・・161
○畠山祥維 (静岡大), 上村哲生 (株式会社エヌエスティー), 塩見彰睦 (静岡大)

セッションテーブル

1月19日(木)			
	A会場 (301 教室)	B会場 (302 教室)	C会場 (304 教室)
9:30～10:00	受 付		
10:00～11:30	セッション A1 進化型計算	セッション B1 離散事象・制御	セッション C1 移動ロボット
11:30～12:30	昼 食		
12:30～14:00	セッション A2 インターフェース・アシスト技術	セッション B2 制御系設計	セッション C2 ロボットの原理・基盤技術
14:00～14:30	休 憩		
14:30～16:15	セッション A3 最適化・学習	セッション B3 同定・計測・制御	
16:15～17:00	休 憩		
17:00～18:30	特別講演(301-302 教室)		
18:30～	ミキサー(ラウンジ)		

会場案内



学校法人常翔学園 大阪センター(毎日インテシオ 3F 平面図)