

第11回学生交流会講演番号

講演番号	登壇者	発表題目	所属
5A1	金城 秀平	ヘビ型飛行船ロボットの解析と制御	琉球大学
5A2	村田 真悟	運動フォームの差異を提示するシステムの開発とジャグリングトレーニングへの応用実験	九州工業大学
5A3	井上 真一	筋活動モデル構築のための表面筋電位計測システムの製作と基礎実験	九州工業大学
5A4	松永 悠聖, 山地 弘譜, 林 優佑	筋感覚・運動特性のモデリングとマン・マシンシステムへのインテグレーション	長崎大学
5A5	吉野 伶	粒子群最適化を用いた2値動的量子化器の最適化設計	熊本大学
5A6	藤岡 巧	モデル化誤差にロバストな制振軌道制御系の設計	熊本大学
5A7	浦吉 大輝	ウエハラサイクルを用いた海洋温度差発電プラントの温海水流量の調節	佐賀大学
5A8	矢野 撰	眼電図・筋電図を用いた移動型ロボットの操作	佐賀大学
5A9	松尾 拓哉	Android端末で動作する制御系CADシステムのための3Dアニメーションツールの開発	九州工業大学
5A10	井手 敬也	Jamoxを用いたBall&Beamによる制御系のモデルベース開発手法の教育	九州工業大学
5A11	境 久範	ハイブリッドシステム表現を用いた入力飽和システムに対するAnti-Windup補償器設計	九州工業大学
5A12	高崎 友樹	RGB-Dカメラを用いた読唇に関する研究	九州工業大学
5A13	小山 智己	Kinectを用いた手話認識	九州工業大学
5A14	白石 淳	高速度カメラを用いた読唇	九州工業大学
5A15	山口 信幸	ARを援用した移動ロボットのフォーメーション制御	佐賀大学
5A16	馬場 涼介, 清水 佑, 濱崎 拓也, 馬野 康成	画像を用いたじゃんけん勝敗判定	長崎大学
5A17	小松 祐太	圧縮パターン認識とその応用例(研究室紹介)	長崎大学
5A18	秋好 一輝	筋の硬さ変化に着目した筋活動センサの開発	長崎大学
5A19	田邊 周平	筋活動に基づく運動負荷制御機能を有する下肢トレーニング装置	長崎大学