

第34回SICE九州支部学術講演会 講演プログラム

セッション名	申込番号	講演番号	タイトル・著者
制御理論I	21	101A1	モデル予測車間距離制御における耐ノイズ性を考慮した拘束条件の一設定法 松下亮平, 湯野剛史, 川邊武俊(九大), 坂田昂亮, 小森谷佑一, 清水亮介, 谷道大雪(日立オートモティブシステムズ)
	22	101A2	補償器の非対角項を考慮したVTOL機に対するロバストな飛行制御系の設計 金丸瑛佑, 岡島寛, 松永信智(熊大)
	28	101A3	非対角成分のフィードバックによるロバストな均一温度制御系の設計 一政豪, 松永信智, 岡島寛(熊大)
	41	101A4	ディスクリブタシステムの伝達関数の数値計算法の提案と評価 無津呂明俊, 古賀雅伸(九工大)
制御理論II	37	101B1	半正定値計画問題の精度保証付きソルバーの開発と評価 橋本圭介, 古賀雅伸, 井川尚幸(九工大)
	66	101B2	非最小位相系に対する分散型制御器の構成法について 國松禎明, 石飛光章(熊大)
	46	101B3	外乱抑制可能なAdaptive Dynamic Surface Control 黒田純司, 佐藤和也(佐大)
	2	101B4	連結車両の改良型適応操縦安定化制御 山本大貴, 新田益大, 大多英隆, 大屋勝敬(九工大)
推定・同定I	59	102A1	加速度情報を用いたクアドコプタの外乱推定 南立悠, 末光治雄, 松尾孝美(分大)
	12	102A2	超関数を用いる高速周波数推定の精度向上 緒形裕太, 西田健, 新田益大(九工大)
	60	102A3	適応微分推定器を用いた勾配計算と最適化計算への応用 岡宏弥, 末光治雄, 松尾孝美(分大)
	57	102A4	ニューラルネットワークを利用したレオロジー摩擦モデルのパラメータ同定に関する一考察 池田敬介, 本田英己(九工大)
推定・同定II	61	102B1	マルサス係数推定によるリアプノフ指数評価と心臓リズムの特徴検出への応用 的場ちさと, 丸井彰, 末光治雄, 松尾孝美(分大)
	23	102B2	ドライビングシミュレータを用いた注視点依存型操舵モデルの推定 志田裕紀, 岡島寛, 松永信智(熊大)
	11	102B3	非線形摩擦を含む工作機械のパラメータ推定 山崎良輔, 原田博之(熊大), 園田直人, 豊澤雪雄(ファナック), 柏木潤(熊大)
	51	102B4	海洋温度差発電実験プラント温熱源の熱伝達を考慮した温水温度モデルの構築 島田典, 松田吉隆, 杉剛直, 後藤聡, 森崎敬史, 池上康之(佐大)
画像処理・認識I	43	103A1	速度同調型マルチチャネルオプティカルフロー推定法の研究 盛満真里奈, 山口晃生(熊大)
	39	103A2	ローカルな形状特徴を考慮したImproved Local Binary Patternsを用いたコーナ検出 津嶋隆, タンジュークイ, 金亨燮, 石川聖二(九工大)
	29	103A3	尤度を考慮した変形量に基づく指骨CR画像の自動位置合わせ 梶原将太, 村上誠一(産医大), 金亨燮, タンジュークイ, 石川聖二(九工大)
	40	103A4	オプティカルフローを用いたパーティクルフィルタに適した重み関数に関する研究 大浦淳一, 山口晃生(熊大)
画像処理・認識II	67	103B1	光切断法を用いた水中対象物の3次元形状計測 石丸敬太, 伊藤瑞樹, 園田光太郎, 喜安千弥(長大)
	32	103B2	複数台のKinectを用いた情報構造化空間における人間動作の収集 大西正倫, ビョヨンソク, 辻徳生, 河村晃弘, 倉爪亮(九大)
	49	103B3	背景及び前景細線化を用いた手書き文字の切り出し 緒方健太, 横道政裕(宮大), 井上康幸, 東隆一(株)デンサン)
	52	103B4	自己装着カメラ映像を用いた歩行環境の解析 室園響子, タンジュークイ, 金亨燮, 石川聖二(九工大)
	56	103B5	シングルカメラを用いた物体の3次元復元 大坪慶太郎, タンジュークイ, 金亨燮, 石川聖二(九工大)
生体情報	33	104A1	突発的な操作妨害からの復帰プロセスにみる鉗子操作技術の評価 元土肥久美子, 徳安達士(福工大), 草野徹, 猪股雅史, 白石憲男, 北野正剛(分大)
	1	104A2	筋電信号を入力とした手首関節のダイナミクス表現 松田淳志, 松浦亮信, 新田益大, 大屋勝敬(九工大)
	42	104A3	有色図形注視時・脳波変動の識別に有効な特徴量に関する検討 梶間光法, 前田誠, 井上勝裕(九工大)
	47	104A4	心拍関連情報に基づいた自律神経リズムの抽出 森健太, 前田誠, 井上勝裕(九工大)
計測システムI	14	104B1	ベダリング技術の可視化によるスキルフィードバックシステムの開発 佐藤拓広, 徳安達士(福工大), 松本慎平(広工大), 北脇知己(岡大)
	19	104B2	測域センサを搭載した移動ロボットによる管状環境の計測 森山雄太, 松岡毅(福大)
	53	104B3	匂いセンサとニューラルネットを用いた果実の熟度判定法 柄本成巳, 金城寛, 大城尚紀(琉大), ズオンチョーサム(ダナン大工大)
	25	104B4	単電極による近接・接触測定法の提案 辻聡史, 小浜輝彦(福大)

第34回SICE九州支部学術講演会 講演プログラム

セッション名	申込番号	講演番号	タイトル・著者
制御理論Ⅲ	24	201A1	μ -lawアルゴリズムを用いたAD/DA変換系の量子化誤差の低減 山本剛志, 岡島寛, 松永信智(熊大)
	65	201A2	双線形システムに対するロバスト制御系設計のための反復型平方和最適化法 田中啓貴, 延山英沢(九工大), 上泰(明石高専)
	45	201A3	適応的モデル予測制御法に関する研究 田中将徳, 佐藤和也(佐大)
	63	201A4	A sliding mode approach to cooperative control of second order agents: Simulation study Shyam Kamal, 伊藤博(九工大)
メカトロニクス	38	201B1	Android端末を用いた倒立振り子によるモデルベース開発教育システム 都甲佑祐, 古賀雅伸(九工大)
	7	201B2	FCbTによるウェブ張力制御系のPIDゲイン調整 福島幸平, 坂本哲三(九工大)
	6	201B3	FRITとOPSOによるウェブ張力制御系のゲインチューニング 内富一正, 坂本哲三(九工大)
	48	201B4	有限周波数応答モデルを用いた安定余裕を考慮したPID制御器の設計 小方基貴, 延山英沢(九工大), 上泰(明石高専)
ロボットI	9	202A1	宇宙機搭載カメラによる位置情報を用いた宇宙ロボットの追従制御系の一設計法 平雄一郎(崇城大), 相良慎一(九工大)
	3	202A2	未知揚力抗力係数を持つマルチコプターの軌道追従制御 吉田健人, 束攀峰(九工大), 和田秀樹(新日本非破壊検査), 奥村克博(福岡県工技センター), 大屋勝敬(九工大)
	4	202A3	大型車両の改良型横転抑制制御 請田春哉, 山本大貴, 新田益大, 大屋勝敬(九工大)
	62	202A4	足首の柔らかさを考慮したロボットにおける2足歩行 吉田浩平, 國松禎明, 石飛光章(熊大)
	26	202A5	操縦支援制御を用いたスキッドステア車両の屋外走行実験 宮本洋孝, 田中友樹, 岡島寛, 松永信智(熊大)
ロボットII	55	202B1	テンプレートマッチングと画像モーメントを用いた移動型ロボットアームの遠隔操作システム 柳井宏伸, 松田吉隆, 杉剛直, 後藤聡(佐大), 江頭成人(久留米高専)
	13	202B2	3リンク双腕水中ロボット用遠隔操作器の開発 各務和徳, 相良慎一(九工大), 武村史朗(沖縄高専)
	15	202B3	クォータニオンを用いた3リンク双腕水中ロボットの分解加速度制御 浦部正隆, 相良慎一(九工大), 武村史朗(沖縄高専)
	5	202B4	車両のロバスト車速・操縦安定化制御 木下裕太, 松下康輝, 大多英隆, 大屋勝敬(九工大)
制御アプリケーションI	8	203A1	2段階ランキンサイクルを用いた海洋温度差発電シミュレータのWebアプリケーション開発 末次輝章, 松田吉隆, 杉剛直, 後藤聡(佐大), 江頭成人(久留米高専), 森崎敏史, 池上康之(佐大)
	54	203A2	水槽水位制御装置における水位制御の共分散行列を用いた異常検出 瓜生英紀, 松田吉隆, 後藤聡, 杉剛直(佐大)
	36	203A3	陰的微分代数方程式で表されるシステムのためのモデリング・シミュレーションツールの開発 林裕之, 古賀雅伸(九工大)
	44	203A4	MATLAB/Simulinkを用いた制御実験装置の設計 山田寛治, 佐藤和也(佐大)
	18	203A5	応力発光体を用いたCFRP複合容器の異常診断 廣畑拓也, 上野直広(佐大), 徐超男, 藤尾侑輝(産総研)
制御アプリケーションII	27	203B1	動的量子化器設計問題に対するDEアルゴリズムの適用と性能評価 宮崎剛司, 岡島寛, 松永信智(熊大)
	50	203B2	GAで学習したニューロ制御器による自律型水中ロボットの制御 翁長朝弥, 金城寛(琉大), スオンチョーサム(ダナン大工大)
	58	203B3	GAIによるNCの構造決定法を適用した自動車の操舵制御 大澤樹, 中園邦彦, 金城寛(琉大)
	34	203B4	インタラクティブなロボットシステムを用いた物体の獲得 高木創一朗, タンジュークイ, 金亨燮, 石川聖二(九工大)
計測システムII	35	204A1	仮想現実感を用いた指腹部感覚提示装置の開発 中山貴彰, 徳安達士, 利光和彦(福工大), 岡村和俊, 吉浦一紀(九大)
	20	204A3	人差し指による1自由度のバドル操作スキルの獲得プロセスの解明に関する研究 劉昌帥, 谷口博生, 徳安達士(福工大)
	68	204A4	IGBTデバイスの目視検査支援システムの開発-不良品の細分類 結城大介, 金亨燮, タンジュークイ, 石川聖二, 附田正則, 大村一郎(九工大)
計測システムIII	30	204B1	電力線通信による監視制御システムの構築について 石丸博規(近大), 堀内幸造(ぐり), 原谷直実, 江崎秀, 五反田博(近大)
	10	204B2	筋電信号を用いる動作識別の研究 内村武嗣, 原田博之, 大淵慶史, 山口晃生(熊大)
	16	204B3	注視点推定技術を利用した文字入力システムの開発 渋谷昌尚, 川田健司, 齊藤剛史(九工大)
	31	204B4	Bag of Featuresを用いた道路領域認識 有益尚平, タンジュークイ, 金亨燮, 石川聖二(九工大)