

セッション名	申込番号	講演番号	タイトル・著者
推定・同定	54	101A1	超音波を用いた歩行危険箇所の検出法 松浦寿基, 原田博之, 山口晃生(熊本)
	59	101A2	加速度項を含む運動パラメータを推定する時空間微分法 宮島悠輔, 原田博之, 山口晃生(熊本)
	55	101A3	非線形を含む送リサーボシステムのパラメータ推定 生野裕之, 原田博之(熊本), 園田直人, 豊澤雪雄(ファナック), 柏木潤(熊本)
	6	101A4	ガウシヤンプロセスモデルを用いた短期電力需要予測 竹下淳平, 八野知博(鹿大)
計測工学	19	102A1	LIDARの計測データの重畳による遠方の歩行者認識 徳留成亮, 鮎川秀平, 西田健(九工大)
	17	102A2	生活環境で計測されたポイントクラウドからの物体識別 藤本貴之, 西田健(九工大)
	67	102A3	微分干渉照明光を用いたコヒーレント回折イメージングによる対象面の法線ベクトルの再構成 西脇大貴, 寺本顕武(佐大)
医療福祉工学 I	15	104A1	歯学教育における触診訓練装置の開発 丸山寛, 徳安達士, 利光和彦(福工大), 岡村和俊, 吉浦一紀(九大), 中山貴彰, 吉富健二(福工大)
	61	104A2	ウェアラブルインピーダンス式排尿検知システムの検討 高橋良介, 木本晃(佐大)
	30	104A3	歩行訓練装置の視覚フィードバック機能に関する研究 —移動制御と足着位置の推定と表示— 江口隼, 池内秀隆, 阿部功(分大)
	2	104A4	ジャイロモーメントによる大腿部の運動アシスト制御(揺動スライダクランク機構を有する振り子モデルに対する検討) 瀬野秀英, 熊澤典良, 福井泰好(鹿大)
制御理論	4	101B1	一般化レゾルベント行列の数値計算法とその応用 無津呂明俊, 古賀雅伸(九工大)
	68	101B2	センサ・アクチュエータ同時故障に対応可能なサーボ系に関する研究 國松禎明, 北島佳智, 石飛光章(熊本)
	50	101B3	速度関数の最適化に基づく経路追従問題における速度制御 宮崎剛司, 岡島寛, 松永信智(熊本)
	35	101B4	反復型平方和最適化法を用いた多項式システムに対するロバスト制御系設計 田中啓貴, 延山英沢(九工大), 上泰(明石高専)
国際交流セッション	40	102B1	Self-configured navigation control system for Autonomous Underwater Vehicle Jun-Woo Song, Young-Sik Park, and Jangmyung Lee
	41	102B2	Small molecules detecting using nanoporous cantilever Joohyung Park, Jinsung Park
	42	102B3	Development of Robotic Intelligent Space Using Multiple RGB-D Cameras for Industrial Robots Ryodo Tanaka, Ryo Kabutan, Shinji Oomori, Masaru Morita, Eiichi Inohira, Kaori Yoshida, Hiroshi Ohtake, Takeshi Nishida
	71	102B4	Development of A Computer Aided Diagnosis System for Detection of Osteoporosis from Phalanges CR Images Koji Shigeyoshi, Seiichi Murakami, Joo Kooi Tan, Hyoungseop Kim
移動ロボットの画像処理	36	103B1	車載カメラ動画におけるテクスチャの方向に基づく消失点の検出 木村真矢, 延山英沢(九工大)
	57	103B2	車載カメラによる操舵中の衝突予測に関する研究 江藤勇太, 原田博之, 山口晃生(熊本)
	63	103B3	カメラによる自己位置補正可能なロボット車の自律移動制御 峰松慎一郎, 佐藤和也(佐大)
	7	103B4	環境地図に基づく屋外用移動ロボットのナビゲーション 松岡毅(福大)
医療福祉工学 II	28	104B1	床反力を用いた立ち上がり補助装置 -二次試作機による検討- 青木夏海, 池内秀隆, 阿部功, 三浦篤義, 永利益嗣(分大)
	29	104B2	ディスプレイ付き歩行車を用いた歩行リハビリテーション支援装置の提案 -足位置表示プログラムの検討- 安尾悠佑, 池内秀隆(分大)
	11	104B3	複数の脳波導出法を組み合わせたICU記録脳波における異常波自動検出 東明純輝, 杉直直, 松田吉隆, 後藤聡(佐大), 野平晴彦(日本光電工業), 久保田有一(朝霞台中央総合病院, 東京女医大)
	34	104B4	圧刺激による把持感覚フィードバックシステムの試作 平河淳也, 和田親宗(九工大)

セッション名	申込 番号	講演 番号	タイトル・著者
システム モデリング	52	201A1	ロカ・ウォルテラ競争系の摂動解析によって導かれる共進化の縮約方程式 黒木健太, 倉田耕治(琉大)
	51	201A2	丸太乗りロボットのモデリングと制御 眞田智, 上里英輔(琉大)
	21	201A3	スプレーブラッシュ式海水淡水化システムのシミュレーションモデルの改良 永島好浩, 松田吉隆, 森崎敬史, 安永健, 池上康之, 後藤聡, 杉剛直(佐大)
	64	201A4	ベルト駆動型2リンクロボットアームの運動方程式の立式について 濱本敏成, 和田隆広, 福井善朗(立命館大), 的場俊亮(ダイヘン)
ソフトコンピュー ティング	9	202A1	カオスニューラルネットを用いた強化学習における高次元探索の創発 後藤祐樹, 柴田克成(分大)
	20	202A2	カオスニューラルネットの内部ダイナミクスを利用した記憶タスクの報酬に基づく学習 松木俊貴, 柴田克成(分大)
	32	202A3	BPWTを用いたリカレントネットの教師あり学習における相互結合部の重み値の影響 山本一真, 柴田克成(分大)
	53	202A4	GAで学習する多層ニューラルネットの性能比較 柄本成巳, 金城寛, 大城尚紀(琉大)
	33	202A5	モバイル実装を志向したハイスループットなディープリカレントニューラルネットワークによる行動認識 井上聖也, 井上創造, 西田健(九工大)
移動ロボット I	44	203A1	異なる最適化手法を適用した四輪自動車のニューロ制御器の性能比較 大澤樹, 中園邦彦, 金城寛(琉大)
	49	203A2	複数のしきい関数を用いたニューラルネットワークによる四輪自動車の操舵制御 伊藤広貴, 中園邦彦, 金城寛(琉大)
	38	203A3	福祉車両の遠隔操縦による後列からの隊列誘導実験 下川京将, 松永信智, 岡島寛(熊大)
	22	203A4	横転抑制制御法のドライビングシミュレーション実験を用いた検証 黒田航平, 大多英隆, 大屋勝敬(九工大)
	23	203A5	連結車両の改良型適応操縦安定化制御 一数值シミュレーションによる検討 古賀祥太, 山本大貴, 大屋勝敬(九工大)
生体情報 I	25	204A1	筋電信号を入力とした手首関節ダイナミクス表現の実験的検証 寺田景, 大多英隆, 大屋勝敬(九工大)
	56	204A2	筋電信号を用いたスクワットの動作解析と矯正システムの構築 村上旭, 原田博之, 大淵慶史, 山口晃生(熊大)
	18	204A3	縄跳び運動の動作計測に関する研究 暮松利輝, 江淵健人, 佐藤拓広, 徳安達士(福工大)
	16	204A4	歩行者の心理的情報による仮想自歩道設計シミュレータの開発 武末縁, 岡本翔太, 徳安達士, 小田部貴子(福工大), 松本慎平(広工大), 田中孝典(大分高専)
制御応用	45	205A1	FRITによるウェブ張力制御系の設計に関する研究 福島幸平, 坂本哲三(九工大)
	3	205A2	制御系モデルデータの共有リポジトリにおけるWebアプリケーションを用いたバージョン管理 古賀詩織, 古賀雅伸(九工大)
	5	205A3	タッチ操作による周波数応答のインタラクティブ修正による制御系設計ツールの開発 桑水流尚吾, 古賀雅伸(九工大)
ロバスト 制御	65	201B1	繰り返しリプレイ攻撃に対するフィードバックコントローラのセキュリティ性能 村上昂太郎, 末光治雄, 松尾孝美(分大)
	39	201B2	MLDシステム表現による切り替え型PID制御器の設計 高嶋透, 延山英沢(九工大), 上泰(明石高専)
	69	201B3	モデル誤差抑制補償器を用いた車輪型倒立振り子のロバスト走行 奥村洗祐, 岡島寛, 松永信智(熊大)
	37	201B4	モデル誤差抑制補償器を用いた空気圧アクチュエータの制御 山下智理, 王瀟, 岡島寛, 松永信智(熊大)
画像処理	58	202B1	深度画像中の曲率特徴を用いた三次元運動認識 秋木幸洋, 原田博之, 山口晃生(熊大)
	13	202B2	鏡像に対する光切断法を用いた全周囲形状計測 西山大智, 鉦落信也, 蘭田光太郎, 喜安千弥(長大)
	14	202B3	部分空間法を用いた多時期衛星画像の土地被覆分類手法の検討 清水徳真, 堀多恵美, 蘭田光太郎, 喜安千弥(長大)
	66	202B4	CNNによる特徴点を考慮した魚画像の認識 宮園翼, 齊藤剛史(九工大)
	10	202B5	単眼カメラを用いる移動物体の相対位置の推定 富永和宏, 西田健(九工大)
移動ロボット II	24	203B1	前輪操舵を用いた適応車線追従制御 今池真弘, 大屋勝敬(九工大)
	26	203B2	車両の適応車速・操縦安定化制御における可制御条件 山本大貴, 松下康輝, 大多英隆, 大屋勝敬(九工大)
	60	203B3	ROSを用いたクアドローターコプターの自律飛行制御 藤原颯馬, 佐藤和也(佐大)
	46	203B4	画像情報によるMATLAB/Simulinkを用いた二輪移動ロボット車の制御 堀江孝典, 佐藤和也(佐大)
	43	203B5	ドローンを用いた交通事故救急システムの提案 塚本安記規, 角亮憲, 中山功一, 大島千佳, 阪本雄一郎(佐大)
生体情報 II	47	204B1	生体信号を用いた感情認識のための学習データ取得における主観感情評価に関する考察 秦浩育, 小林順(九工大)
	48	204B2	ニューラルネットワークを用いた脳波パターン識別における特徴選択に関する検討 - PCAとStacked Autoencoderの比較 - 友永健太, 小林順(九工大)
	62	204B3	筋活動解析のための積層型センサシステム 南昂希, 木本晃(佐大)
	12	204B4	半側空間刺激時視覚誘発電位の特徴解析システム 大庭尚之(佐大), 後藤和彦(博多メディカル専門学校), 杉剛直, 松田吉隆, 後藤聡(佐大), 池田拓郎(国際医福大), 山崎貴男, 飛松省三(九大), 後藤純信(国際医福大)
	70	204B5	集団学習を用いた有色図形注視時の脳波変動検出 本谷謙次, 柴田僚介, 梶間光則, 前田誠, 井上勝裕(九工大)
ロボット マニピュレータ	31	205B1	仮想現実を用いた産業用ロボットの遠隔操縦 大村翔平, 西田健(九工大)
	1	205B2	改質MR流体を用いるユニバーサルグリッパの構成要素の検討 津上祐典, 福岡琢也, 西田健(九工大)
	27	205B3	ロボットマニピュレータを用いた金属箔加工システムの構築 小堀博史, 原田博之, 山口晃生, 丸茂康男(熊大)
	8	205B4	水中ロボットに対する適応制御と積分型補償器を付加したロバスト制御の性能比較 平雄一郎(崇大), 相良慎一, 大屋勝敬(九工大)