

第3回計測自動制御学会 学術講演会 学生発表交流会

発表番号	発表題目	発表者
104A1	道路のクラック補修におけるシール材注入工法の自動化	川脇 治(熊本大学)
104A2	双眼型光空間通信の開発	水頭 洋介(佐賀大学)
104A3	拡張現実感技術を用いた制御工学のための学生実験システム	瀧川 文哉(九州工業大学)
104A4	単眼カメラによる水中ロボットの位置計測に基づく自律移動制御	藤本 大輝(佐賀大学)
104A5	スパースな情報を用いた地図作成による移動ロボットの自律移動制御	山田 啓太(佐賀大学)
104A6	複数台カメラ映像結合空間内での小型UAVの適応型自律飛行制御	日高 賢太(佐賀大学)
104A7	映像情報を用いたパラレルリンクマニピュレーターの手先位置制御	吉岡 健太(佐賀大学)
104A8	機械学習を用いたロバストな位置検出によるマルチコプターの自律飛行制御	山城 友朗(佐賀大学)
104A9	ランキンサイクルを用いた海洋温度差発電プラントの気液分離器を考慮した動的モデルの構築	大内田 陸(佐賀大学)
104A10	ニューラルネットワークを用いた自動証券選択システムの構築	安里 和(琉球大学)
104A11	機械学習を用いた目標値整形に関する研究	植津 文哲(熊本大学)