

発表番号	発表題目	発表者
4A1	ペニバナ花弁摘み取りロボットの開発	吉弘 季幸 (佐賀大学)
4A2	管内ロボットにおける弁を用いた伸縮移動メカニズム	奥野 健司 (宮崎大学)
4A3	立体計測を目的としたシングルモーターによる全球軌道走査機構	水口 健史 (宮崎大学)
4A4	非接触測定による起立着座動作推定手法と検証	藤尾 悠生 (宮崎大学)
4A5	モグラの掘削動作を参考にした地中ロボットの掘削メカニズム	橋口 知幸 (宮崎大学)
4A6	相対距離を用いた歩行動作推定手法と検証	福留 隆寛 (宮崎大学)
4A7	協調的な包囲動作を目的とした群ロボットの幾何学的な分散手法	緒方 孝起 (宮崎大学)
4A8	テントウムシの飛行動作を応用した羽ばたき機構開発と角度制御	則竹 遥 (宮崎大学)
4A9	低負担での収穫を目的とした根菜収穫補助機器と制御	石本 篤史 (宮崎大学)
4A10	多方向に移動可能なクローラ用車台と制御手法	山本 弘朗 (宮崎大学)
4A11	機械学習を補助的に利用した直観的な制御に関する研究	植津 丈哲 (熊本大学)
4A12	複数のカメラ映像空間における小型UAVの適応型自律飛行制御	森本 奏音 (佐賀大学)
4A13	AIを用いた豚の自動出荷システム	須本 修平 (宮崎大学)
4A14	機械学習を用いた豚の体重推定	金澤 波音 (宮崎大学)
4A15	Force Generation and Analysis of Paddle-Shaped Pleopods	Aye Aye Moe (宮崎大学)
4A16	CMGクレーンによる石垣の石材移動と高速スキャンニング～熊本城石垣のアーカイブ化と復元作業の支援～	武内 雄大 (熊本大学)
4A17	豚の小型体重推定装置	Lin Htet Htet Soe (宮崎大学)
4A18	グラフ理論に基づく代数ループを含む制御システムのシミュレーション手法	趙 亜楠 (九州工業大学)