

第40回計測自動制御学会 学術講演会 講演プログラム

セッション名(部屋)	講演番号	講演受付番号	タイトル-著者
ソフトウェアエンジニアリング・機械学習 I (101A)	101A1	siceq21-reg111	スケジューラ型BAIによって最適化されたMPCによる自動車の操舵制御 ○藤澤 太郎(琉球大学), 中園 邦彦(琉球大学), 金城 寛(琉球大学)
	101A2	siceq21-reg112	GA学習によるニューロ制御器を用いた海洋ロボットの位置制御 ○石川 大貴(琉球大学), 山田 桃也(琉球大学), 金城 寛(琉球大学), 中園 邦彦(琉球大学), 上里 英輔(琉球大学)
	101A3	siceq21-reg110	フジィ制御とPID制御を組み合わせた海洋ロボットの制御シミュレーション ○山田 桃也(琉球大学), 金城 寛(琉球大学), 中園 邦彦(琉球大学), 上里 英輔(琉球大学), 大城 尚紀(琉球大学)
	101A4	siceq21-reg104	ハレーボール競技における動画の自動編集 ○末吉 結大(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学), 伊藤 優希(熊本大学)
	101A5	siceq21-reg106	多様な投資家モデルを含む人口株式市場のモデル構築と株式市場における影響分析 ○赤平 泰成(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学), 黒岩 聖夫(熊本大学)
	101A6	siceq21-reg143	AR技術を用いたUSDモデルに基づくグラフの拡張現実表示 ○塚本 一貴(九州工業大学), 古賀 雅伸(九州工業大学)
ロボットマニピュレータ (102A)	102A1	siceq21-reg142	大変形を伴う閉ループマルチボデンステムの最適軌道生成 ○梁元 航大(福岡大学), 福田 謙太(福岡大学), 赤星 雄太(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)
	102A2	siceq21-reg130	粘弾性体を含むソフトロボットの高速かつ安定な動力学計算法の開発 ○平田 健登(福岡大学), 前田 龍輝(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)
	102A3	siceq21-reg138	マルチボデンステムの汎用的な力制御手法の検討 ○白 泳宙(福岡大学), 井手 俊佑(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)
	102A4	siceq21-reg134	自律移動ロボットのための地図の更新手法 ○松岡 毅(福岡大学)
	102A5	siceq21-reg128	MRデバイスを用いた仮想空間と実空間のバイラテラル制御系の構築 ○桑原 聖貴(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
	102A6	siceq21-reg131	複数ロボットが連携する最短期間搬送同期制御問題の一般化 ○松本 大輝(九州大学), 湯野 剛史(九州大学), 川邊 武俊(九州大学), 長山 森(日産自動車株式会社), 三輪 敏敬(日産自動車株式会社)
現代制御・ロボ制御 (103A)	103A1	siceq21-reg136	PANOCによる非凸制約のある自動車の燃料消費最適制御 ○歐 潤佳(九州大学), Themelis Andreas(九州大学), 湯野 剛史(九州大学), 川邊 武俊(九州大学)
	103A2	siceq21-reg115	半正定値計画問題の近似最適解の精度保証付き多倍長演算を用いた検証に関する一考察 ○吉山 裕嗣(九州工業大学), 古賀 雅伸(九州工業大学)
	103A3	siceq21-reg109	逐次LMB法によるCAD実装 ○朱 九策(九州工業大学), 潮部 昇(九州工業大学)
	103A4	siceq21-reg119	協調型車間距離維持システムに対するリアルタイム調整の相関関数による検出 ○松下 真也(大分大学), 大澤 聖(大分大学), 上野 高平(大分大学), 末光 治雄(大分大学), 松尾 孝美(大分大学)
	103A5	siceq21-reg144	変動定数に基づく耐故障制御系のロバスト性について ○藤藤 善弥(熊本大学), 園松 祐明(熊本大学)
	104A1	siceq21-reg126	吊り上げ歩行訓練装置のばね利用吊り上げ機構の製作 ○宮崎 隆誠(大分大学), 前崎 風人(大分大学), 阿部 功(大分大学), 池内 秀隆(大分大学)
104A2	siceq21-reg133	床反力センシング型立ち上がり補助装置へのマシニングハンド機構の適用に関する検討 ○青野 得大(大分大学), 阿部 功(大分大学), 池内 秀隆(大分大学)	
104A3	siceq21-reg107	認知症診断への応用を目的とした脳波特徴解析システムの構築 ○藤松 孝浩(佐賀大学), 杉 剛直(佐賀大学), 後藤 和彦(東京都立産業技術高等専門学校), 松田 吉隆(佐賀大学), 後藤 聡(佐賀大学), 大石 文孝(三野原病院), 山崎 真貴(三野原病院)	
104A4	siceq21-reg108	シート型振動計を用いた睡眠時の心拍数推定: 精度改善のための特徴解析 ○池田 尚史(佐賀大学), 杉 剛直(佐賀大学), 松田 吉隆(佐賀大学), 後藤 聡(佐賀大学), 豊田 彰織(パナママウントベッド睡眠研究所), 木暮 貴政(パナママウントベッド睡眠研究所), 白川 修一(江戸川大学)	
104A5	siceq21-reg145	Ladder Variational Autoencoderを用いた動的な心臓形状の特徴量抽出 ○田 偉業(九州大学), 宮内 翔子(九州大学), 諸岡 健一(岡山大学), 倉爪 亮(九州大学)	
104A6	siceq21-reg137	マルチボディダイナミクスによるリクレンジング車椅子の摩擦低減機構の検討 ○井手 俊佑(福岡大学), 白 泳宙(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)	
ソフトウェアエンジニアリング・機械学習 II (201A)	201A1	siceq21-reg117	高周波磁化を用いた磁性ナノ粒子の固相-液相状態の識別 ○五藤 仁哉(九州大学), 山口 稔哉(九州大学), 廣福 敬二(九州大学), 吉田 敬(九州大学)
	201A2	siceq21-reg135	組立式オプティカルフロー計測システムを利用した車両前方移動物の運動推定 ○尾崎 雅也(熊本大学), 山口 昇生(熊本大学)
	201A3	siceq21-reg148	過去の情報を活用したQ-learning ○大石 幸斗(九州大学), Vargas Danilo Vasconcellos(九州大学)
	201A4	siceq21-reg147	単層フィードフォワードニューラルネットワークのモデル縮約と信頼性保証 ○藤井 達希(九州大学), 熊原 義隆(九州大学)
	201A5	siceq21-reg132	WeeRTTCを介した拡張現実による移動ロボットの遠隔制御 ○永江 快成(佐賀大学), 佐藤 和也(佐賀大学)
	201A6	siceq21-reg139	マルチボディダイナミクスと深層学習を利用した自動車乗員身体制御モデルの構築 ○岡田 功貴(福岡大学), 福田 智行(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)
メカトロニクス (202A)	202A1	siceq21-reg141	台車と荷台の軌道最適化によるスタックカレートの残留振動抑制 ○福田 謙太(福岡大学), 赤星 雄太(福岡大学), 梁元 航大(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)
	202A2	siceq21-reg140	アームで結合された2台のドローンのマルチボディダイナミクス解析 ○財津 大輝(福岡大学), 新原 玄人(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)
	202A3	siceq21-reg113	ロボットモデル記述のためのUSDを拡張したファイルフォーマットの提案 ○井手 健吾(九州工業大学), 古賀 雅伸(九州工業大学)
	202A4	siceq21-reg129	福祉車両の操縦支援システムにおける複合環境での視線分析 ○中村 怜央(熊本大学), 奥園 廉太(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
	203A1	siceq21-reg116	量子化制御系への動的量子化器の適用と検討 ○近藤 雅人(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
	203A2	siceq21-reg105	入力振幅制約に基づくMMMO系に対する量子化制御系の設計 ○青木 郁弥(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学), 松永 信智(熊本大学), 大城 裕貴(熊本大学)
推定・同定 (203A)	203A3	siceq21-reg118	磁気ナノ粒子トモグラフィの逆問題解析手法における推定性能の向上 ○岡村 直樹(九州大学), 東野 光平太(九州大学), 菅山 琢由(九州大学), 吉田 敬(九州大学)
	203A4	siceq21-reg120	FA調整室離散時間ガウシアンプロセスモデルによる多段先予測とモデル予測制御 ○登 友也(鹿児島大学), 八野 知博(鹿児島大学)
	203A5	siceq21-reg121	k-meansクラスタリングに基づく連続時間非線形システムのガウシアンプロセス同定 ○西山 和宏(鹿児島大学), 八野 知博(鹿児島大学)
	203A6	siceq21-reg122	ガウシアンプロセスモデルによる離散時間Hammersteinシステムの二段階同定 ○田中 和樹(鹿児島大学), 八野 知博(鹿児島大学)
	204A1	siceq21-reg125	フォーメーション変更を伴う協調搬送系のロバストな把持隊形の構成 ○村田 一暉(熊本大学), 宮崎 健太(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
	204A2	siceq21-reg127	人混みにおける移動ロボットの最適な走行位置の探索アルゴリズム ○山本 郁生(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
移動ロボット (204A)	204A3	siceq21-reg103	煙の散開の経路を探索するクローラ型移動ロボット試作機の製作と検証実験 ○井立 真太郎(崇城大学), 平 謙一(崇城大学)
	204A4	siceq21-reg114	カメラを用いたマルチコプターの編隊飛行について ○外本 賢隆(北九州市立大学), 岡田 伸廣(北九州市立大学), 外本 伸治(九州大学)
	204A5	siceq21-reg102	床面カメラを用いた屋外移動車の自己位置推定 ○佐伯 啓(久留米工業大学), 千田 陽介(久留米工業大学)
	204A6	siceq21-reg146	グラフ理論を用いた障害物回避経路の探索とバーチャルモビリティによる実験 ○鈴鹿 真世(北九州市立大学), 永原 正章(北九州市立大学)