

第41回計測自動制御学会九州支部学術講演会 講演プログラム

セッション名	講演番号	講演題目・著者
101A 推定・同定	101A1	多点探索最適アルゴリズムによる大域的収束特性の向上 ○満 俊男(北九州市立大学), 孫 連明(北九州市立大学)
	101A2	周期時変システムへのシステム同定の適用 ○近藤 晴人(熊本大学), 古川 莉早(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
	101A3	独立変数型共分散関数によるガウシアンプロセスモデルを用いた電力需要予測 ○吉野 巧(鹿児島大学), 八野 知博(鹿児島大学)
	101A4	プラント逆モデルを用いる反復学習制御の実機検証 ○鶴田 啓哉(北九州市立大学), 藤本 悠介(北九州市立大学)
102A 移動ロボット I	102A1	収納設計を改変するマルチエージェント経路探索 ○鈴鹿 真世(北九州市立大学), 西田 健(北九州市立大学), 永原 正章(北九州市立大学)
	102A2	暗渠管の維持管理における配管検査ロボットの研究 ○荒木 駿佑(熊本高等専門学校), 永田 正伸(熊本高等専門学校), 大塚 弘文(熊本高等専門学校)
	102A3	構造物外面作業ロボットにおける移動機構の検討および改良型の作製 ○本野 昭登(北九州市立大学), 岡田 伸廣(北九州市立大学)
	102A4	モデル誤差抑制補償器を用いたマルチロボットによる協調搬送手法の実験検証 ○村田 一陽(熊本大学), Almira Budiyanto(熊本大学), 松永 信智(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
103A 医療福祉応用 I	103A1	足荷重を呈示する歩行訓練システムの計測特性とその利用について ○吉井 悠帆(大分大学), 池内 秀隆(大分大学), 阿部 功(大分大学), 久保 友紀(大分大学)
	103A2	移乗支援機器の開発～荷重測定による操作の検討 ○有田 遠子(大分大学), 池内 秀隆(大分大学), 阿部 功(大分大学), 中野 剛(大分大学), 松尾 重明(久留米工業大学)
	103A3	感情表現に基づく人とロボットのインタラクション ○明石 華実(佐賀大学), Yeoh Wen Liang(佐賀大学), 福田 修(佐賀大学), 山口 暢彦(佐賀大学), 奥村 浩(佐賀大学)
	103A4	知能的な作業を支援するマニピュレータの開発 ○川崎 心温(佐賀大学), Yeoh Wen Liang(佐賀大学), 福田 修(佐賀大学), 山口 暢彦(佐賀大学), 奥村 浩(佐賀大学)
101B 制御理論	101B1	PID制御における長短期記憶ニューラルネットワークを用いた改善法 ○又賀 勇樹(九州工業大学), 延山 英沢(九州工業大学)
	101B2	ボール・ビーム系のイベントトリガPD制御 ○高野 龍二(大分大学), 高村 龍之介(大分大学), 松木 俊貴(大分大学), 原 正佳(大分大学), 高橋 将徳(大分大学)
	101B3	半正定値計画問題に対する内点解の存在が保証された摂動問題の生成 ○吉山 裕朗(九州工業大学), 古賀 雅伸(九州工業大学)
	101B4	ワイヤレス給電システムの二次側制御による最大出力追従 ○宮崎 恭寛(大分大学), 上野 尚平(大分大学), 松尾 孝美(大分大学)
	101B5	RoboCarを用いた協調型車間距離維持支援システムに対するリプレイ攻撃の有効性の検証 ○上野 尚平(大分大学), 大澤 豊(大分大学), 白輪 真彦(大分大学), 松尾 孝美(大分大学)
102B 移動ロボット II	102B1	深層学習を用いたマーカ識別による移動ロボットの経路走行制御 ○下田 稜志(佐賀大学), 佐藤 和也(佐賀大学)
	102B2	ジャイロ効果と反トルクがマルチローター機の姿勢変更に及ぼす影響 ○石田 匠(九州大学), 倉橋 征那(九州大学), 坂東 麻衣(九州大学), 外本 伸治(九州大学)
	102B3	自動運転アルゴリズムを利用した福祉車両のセーフマニュアル制御の提案 ○奥園 康太(熊本大学), 森 千紘(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
	102B4	屋内用自律移動ロボットの自己位置推定手法 ○松岡 毅(福岡大学)
103B 医療福祉応用 II	103B1	認知症診断を目的とした神経難病患者の脳波特徴解析 ○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 文芽(浪江堂三野原病院), 山崎 貴男(浪江堂三野原病院)
	103B2	マルチボティクスシステムの汎用的な力制御手法の開発と介護リフトへの応用 ○進藤 祐希(福岡大学), 白 泳宙(福岡大学), 井手 俊佑(福岡大学), 中津留 旭(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学), 木村 裕美(福岡大学)
	103B3	歩行バランス解析のための軽量コンパクトな足底力分布計測システムの開発 ○白土 皓介(長崎大学), 佐藤 晃隼(長崎大学), 田中 良幸(長崎大学)
201A 計測・画像処理・画像認識 I	201A1	複数カメラによるマルチアングル映像に対する動画の自動再構成 ○伊藤 優希(熊本大学), 脇田 稜生(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
	201A2	HLACに基づくインタラクティブな画像検査 ○江口 大雅(佐賀大学), Yeoh Wen Liang(佐賀大学), 福田 修(佐賀大学), 山口 暢彦(佐賀大学), 奥村 浩(佐賀大学)
	201A3	腕時計型加速度角速度センサを用いた投球フォーム推定 ○玉城 悠平(久留米工業大学), 千田 陽介(久留米工業大学)
	201A4	窓清掃ロボットのための深層学習を用いた窓枠検出及び活性化関数の応用によるその精度向上の検討 ○石井 達也(北九州市立大学), 岡田 伸廣(北九州市立大学)
202A メカトロニクス I	202A1	久留米餅すり機の小型化と制御 ○井上 史暉(久留米工業大学), 千田 陽介(久留米工業大学), 澁谷 秀雄(久留米工業大学), 坂田 隼矢任(久留米工業大学(現:瑞光株式会社))
	202A2	本質安全制御に基づく介助用パワーアシスト車いすの試作と評価 ○那須 智晴(北九州市立大学), 南山 靖博(久留米工業高等専門学校), 清田 高徳(北九州市立大学)
	202A3	跳躍飛行を行う小型の鳥を模倣した羽ばたき飛行ロボットの開発 ○三村 裕就(九州工業大学), 大竹 博(九州工業大学)
	202A4	大型羽ばたき飛行ロボットのための軽量な柔軟翼の設計 ○藤原 和也(九州工業大学), 大竹 博(九州工業大学)

第41回計測自動制御学会九州支部学術講演会 講演プログラム

セッション名	講演番号	講演題目・著者
203A ソフトコンピューティング・機械学習Ⅰ	203A1	複数SOMを用いた欠損値推定における推定時間短縮 ○川口 優人(北九州市立大学), 岡田 伸廣(北九州市立大学)
	203A2	欠損値推定に用いる複数自己組織化マップにおけるマップ数削減法の研究 ○王 康(北九州市立大学), 岡田 伸廣(北九州市立大学)
	203A3	旋回クレーンのニューラルネットワーク制御器の最適化に適用したカッコウ探索のスケジュール計画の検討 ○金城 瑠偉(琉球大学), 中園 邦彦(琉球大学), 大城 尚紀(琉球大学), 金城 寛(琉球大学)
	203A4	収集運搬の低炭素化に資する深層強化学習に基づく最適経路設計 ○粟ヶ窪 陸(北九州市立大学), 池田 卓矢(北九州市立大学)
204A 制御応用	204A1	受動ストレージ要素と仮想自由関節を利用した省エネルギーマニピュレータの開発 ○岩野 真明(福岡大学), 後田 功貴(福岡大学), 井手 俊佑(福岡大学), 前田 能輝(福岡大学), 白 泳宙(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)
	204A2	粘弾性体を含むソフトロボットの効率的な解析手法の検討(非線形ばねを導入する場合) ○中津留 旭(福岡大学), 前田 能輝(福岡大学), 井手 俊佑(福岡大学), 白 泳宙(福岡大学), 進藤 祐希(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)
	204A3	荷物持ち上げ動作時の操作力最小化に関する基礎的考察 ○古賀 優希(福岡大学), 福田 謙太(福岡大学), 梁元 航大(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学), 楠 泰輔(九州産業大学), 白石 元(久留米工業大学)
	204A4	オブザーバを用いたスプレーフラッシュ蒸発式海水淡水化システムの水位制御 ○江原 彩斗(佐賀大学), 松田 吉隆(佐賀大学), 杉 剛直(佐賀大学), 後藤 聡(佐賀大学), 森崎 敬史(佐賀大学), 安永 健(佐賀大学), 池上 康之(佐賀大学)
201B 計測・画像処理・画像認識Ⅱ	201B1	オブティカルフローを利用したウォーキング評価に関する研究 ○赤木 涼(熊本大学), 山口 晃生(熊本大学)
	201B2	磁界測定によるPEFCの欠陥検出に関する研究 ○森田 晴斗(北九州市立大学), 池田 卓矢(北九州市立大学), 泉 政明(北九州市立大学), 後藤 雄治(大分大学)
	201B3	解像度が大きく異なる病理画像と磁化率マップの非剛体位置合わせ ○本村 拓登(長崎大学), 園田 光太郎(長崎大学), 石丸 英樹(長崎大学病院), 喜安 千弥(長崎大学)
	201B4	物体検出アルゴリズムYOLOを用いた建築物壁面のひび検出と幅推定方法の検討 ○岩田 剛瑠(北九州市立大学), 岡田 伸廣(北九州市立大学)
202B メカトロニクスⅡ	202B1	羽ばたき飛行ロボットの樹枝への着陸を目的とした把持脚機構の開発 ○高橋 芳史聖(九州工業大学), 大竹 博(九州工業大学)
	202B2	把持・開放機構を搭載した後肢の開発と樹枝からの飛び立ちに向けた飛行試験 ○福原 海(九州工業大学), 大竹 博(九州工業大学)
	202B3	マルチボディダイナミクスによる複数台ドローンの物理的な結合方法の検討 ○篠原 大和(福岡大学), 財津 大翔(福岡大学), 後藤 隆継(福岡大学), 梁元 航大(福岡大学), 前田 能輝(福岡大学), 岩村 誠人(福岡大学)
203B ソフトコンピューティング・機械学習Ⅱ	203B1	構造物外壁調査において機械学習に用いる関数及びパラメータの研究 ○石川 雅也(北九州市立大学), 岡田 伸廣(北九州市立大学), 池田 卓矢(北九州市立大学)
	203B2	スケジュール型ホタルアルゴリズムで最適化したニューラルネットワークの旋回クレーンの制御性能の比較 ○田中 大士(琉球大学), 中園 邦彦(琉球大学), 金城 寛(琉球大学)
	203B3	機械学習によるパラメータ推定と故障箇所推定への応用に関する試み ○齋藤 華弥汰(熊本大学), 國松 禎明(熊本大学)
204B システム応用	204B1	不可観測フローに対応した動的システムを用いたオブティカルフロー推定 ○山本 将大(九州工業大学), 延山 英沢(九州工業大学), 瀬部 昇(九州工業大学)
	204B2	複数種類の投資家モデルを含む人工株式市場のモデル構築と資産推移分析 ○赤平 泰成(熊本大学), 前田 倫志(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
	204B3	ウェアラブル脳波計で記録された脳波特徴の可視化 ○木下 雅貴(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), 野平 晴彦(日本光電工業株式会社), 須藤 健太(日本光電工業株式会社), 兵藤 道大(日本光電工業株式会社), 久保田 有一(東京女子医科大学)