

第42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 ソフトコンピューティング I	101A1	改良コウモリアルゴリズムで最適化したニューラルネットワークによる旋回クレーンの振れ止め制御 ○藤井 裕之(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)
	101A2	人工蜂コロニーアルゴリズムを最適化したニューラルネットワーク制御器を用いた旋回クレーン制御 ○川畑 空音(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)
	101A3	強化学習で動作を学習したアバターとの共同作業における作業負荷の分析 ○時枝 朋史(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
	101A4	ブーリアンネットワークの時系列データをエコステートネットワークで捉える ○大澤 智興(九州工業大学)
102A 移動ロボット I	102A1	パーソナルビークルの模倣学習を用いた衝突回避システム ○中村 光一(熊本大学), 松永 信智(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
	102A2	MRによる視覚誘発電位を用いたパーソナルモビリティビークルの自動運転システムの評価 ○奥園 康太(熊本大学), 森 千紘(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
	102A3	SLAMの尤度情報を利用した移動ロボットの制御パラメータ自動調整による静的障害物回避 ○徳田 隼人(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), 江頭 成人(久留米工業高等専門学校)
	102A4	ToFセンサ非搭載のARデバイスを用いた障害物がある環境におけるサービスロボットの動作検証法の提案と評価 ○広瀬 健和(九州工業大学), 古賀 雅伸(九州工業大学)
103A 計測・画像処理・画像認識	103A1	GPS測位におけるマルチパス低減のための電波吸収体の形状 ○堀本 大希(九州工業大学), 作本 悠輔(大島商船高等専門学校), 的場 遥佳(大島商船高等専門学校), 浅川 貴史(大島商船高等専門学校), 和田 親宗(九州工業大学)
	103A2	投影パターンの重なりを回避する鏡を用いた立体形状計測 ○秋山 直輝(長崎大学), 藺田 光太郎(長崎大学), 喜安 千弥(長崎大学)
	103A3	カメラ画像内の物体認識を用いた駐車場管理システムの構築 ○今村 洋介(久留米工業大学), 長谷川 誠(株式会社Kyuホールディングス), 増島 悠人(沖電気工業株式会社), 千田 陽介(久留米工業大学)
	103A4	動的クラスタリングを用いたチャリーディング競技動画の自動再構成 ○脇田 稜生(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
101B 制御理論 I	101B1	非周期サンプリング系に対するロバスト不変集合の性能解析 ○白石 直也(熊本大学), 服部 奏志(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
	101B2	ポリトープ型不確かさを有するマルチレート系に対するモデル誤差抑制補償器の設計 ○佐藤 匠(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
	101B3	IFAC WC2023 Aerospace Industrial Benchmarkにおけるpassive fault-tolerant controlの実現と評価について ○袖山 太一(九州工業大学), 鹿田 佳那(九州工業大学), 瀬部 昇(九州工業大学)
	101B4	Nuclear normペナルティを導入したLMIによる低次元制御器設計の有効性検証 ○吉上 健斗(九州工業大学), 瀬部 昇(九州工業大学)
102B 移動ロボット II	102B1	Zenohと点群処理を用いたROS2による移動ロボット車の遠隔操縦 ○片山 晴貴(佐賀大学), 佐藤 和也(佐賀大学)
	102B2	移動障害物回避と経路追従の車両ロボット相対型制御則の図的導出と調節力の実験 ○杉山 遼河(九州工業大学), 伊藤 博(九州工業大学)
	102B3	バイク型ロボットの状態フィードバックによるゲインスケジューリング制御 ○城田 安矩(琉球大学), 上里 英輔(琉球大学)
	102B4	360度カメラを使ったマルチロボットによる協調搬送実験 ○松尾 大誠(熊本大学), Almira Budiyanto(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
103B 医療福祉応用 I	103B1	テンプレート画像を適応的に更新する内視鏡手術における胆のうのトラッキング ○吉田 龍生(長崎大学), 藺田 光太郎(長崎大学), 小坂 太郎(長崎大学), 足立 智彦(長崎大学), 喜安 千弥(長崎大学)
	103B2	Leveraging GANs for Whole Slide Image Generation in Digital Pathology ○Annette Waithira Irungu(Nagasaki University), Kotaro Sonoda(Nagasaki University), Kris Lami(Nagasaki University), Fukuoka Junya(Nagasaki University), Senya Kiyasu(Nagasaki University)
	103B3	Mask画像を利用した口腔ガン診断補助システムの開発 ○宮内 功心(長崎大学), 見立 英史(金沢医科大学), 山本 郁夫(長崎大学), 下本 陽一(長崎大学)
	103B4	AnoGANを用いた口腔ガン診断補助システム ○小河 風太(長崎大学), 下本 陽一(長崎大学), 山本 郁夫(長崎大学)

第42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
201A 制御理論Ⅱ	201A1	マルチレート系に対する状態空間モデルの推定 ○古川 莉早(熊本大学), 白濱 駿(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
	201A2	機械学習を用いた低次元制御対象に対する異常箇所推定に関する試み ○渡辺 港(熊本大学), 國松 禎明(熊本大学), 水本 郁朗(熊本大学)
	201A3	k-means法と時間重み付けGPモデルによる移動窓型オンライン同定 ○竹ノ下 颯吾(鹿児島大学), 八野 知博(鹿児島大学)
	201A4	k-meansクラスタリングを適用したPSO調整型GPモデルによる電力系統の多段先予測器構築 ○開 惇平(鹿児島大学), 八野 知博(鹿児島大学)
	201A5	倒立振子の制御設計における二次形式による吸引領域見積の比較と保守性の考察 ○藤田 健太郎(九州工業大学), 伊藤 博(九州工業大学)
202A 制御応用	202A1	2指ロボットへオプザーバーを実装した時におけるPID制御による指固定が推定精度に与える影響について ○栢木 駿(九州工業大学), 福井 善朗(九州工業大学)
	202A2	水中パラレルワイヤ駆動システムの運動制御に関する実験的検証 ○兒玉 勝敏(長崎大学), 盛永 明啓(長崎大学), 山本 郁夫(長崎大学)
	202A3	複数選定されたトマトの自動収穫ロボットの開発 ○小野 脩太郎(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), 後藤 文之(佐賀大学), 江頭 成人(久留米工業高等専門学校)
	202A4	移動型アシストロボットの3次元物体検出を用いたピッキングシステム ○伊達 優人(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
	202A5	最適レギュレータ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補助凝縮器水位制御実験 ○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)
203A システム応用	203A1	ハイブリッドサイクルを用いた海洋温度差発電プラントの遠隔監視システムの開発 ○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), 江頭 成人(久留米工業高等専門学校)
	203A2	光空間通信の光軸調整を目的としたレーザービーム径可変システム ○古賀 宏史(佐賀大学), 小山 拓人(佐賀大学), 穴井 輝(佐賀大学), 泉 清高(佐賀大学), 辻村 健(佐賀大学)
	203A3	モアレバターンを利用した高精度姿勢推定可能なARマーカ ○今村 啓人(佐賀大学), 前田 浩志(佐賀大学), 泉 清高(佐賀大学), 辻村 健(佐賀大学)
	203A4	避難者数推移予測のための発災時物流モデルの構築 ○江崎 美波(熊本大学), 笹本 偉留(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
	203A5	複数種類の投資家モデルを含む人工株式市場における信用取引エージェントの資産推移分析 ○前田 倫志(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学)
201B ソフトコンピューティングⅡ	201B1	不安定架台上のジブクレーンに対するスケジューリング型カコウ探索により最適化されたニューラルネットワーク制御 ○王 詩宇(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), 金城 寛(琉球大学)
	201B2	旋回クレーンを制御対象としたニューラルネットワークをホタルアルゴリズムで最適化し、スケジューリングによる進化性能の改良 ○田中 大土(琉球大学), 中園 邦彦(琉球大学), 金城 寛(琉球大学), 上里 英輔(琉球大学)
	201B3	GANを用いた夜間および雨天画像生成手法の提案 ○TRAN ANH TAI(九州工業大学), 江藤 真士(九州工業大学), 和田 親宗(九州工業大学)
	201B4	ResNetを利用した金属表面の欠陥検出システムの開発 ○杉岡 大輔(長崎大学), 永山 賢太(ミナミ化学工業株式会社), 福田 洋平(長崎県工業技術センター), 矢澤 孝哲(長崎大学), 下本 陽一(長崎大学)
202B 移動ロボットⅢ	202B1	トマト自動収穫のための画像処理を用いた台車制御システムの開発 ○岩上 颯太(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), 後藤 文之(佐賀大学), 江頭 成人(久留米工業高等専門学校)
	202B2	視覚情報を利用した人型ロボットにおける歩行調整の予備的結果 ○橋本 行平(法政大学), ゲンツィ チャビ(法政大学), 山田 浩輝(法政大学)
	202B3	建築物点検のための自律型インテリジェントドローンの開発 ○森井 愛貴(法政大学), ゲンツィ チャビ(法政大学)
	202B4	水路内壁面点検を目的とした船型ロボットに関する研究 ○加来 勇人(長崎大学), 山本 郁夫(長崎大学), 盛永 明啓(長崎大学), 宮本 佳樹(長崎大学), 梶原 拳斗(長崎大学), 柴田 充樹(長崎大学), 泉 保則(夢想科学株式会社)
203B 医療福祉応用Ⅱ	203B1	要介護者の介助用装着型補助具Grip Suitの力学解析(第2報 自立度の影響) ○榊 泰輔(九州産業大学), 青木 幹太(九州産業大学), 寺西 高広(九州産業大学), 下川 俊彦(九州産業大学), 田代 雄大(GNP Design), 盛 俊光(原三信病院香椎原病院), 梅崎 浩嗣(相生会金隈病院)
	203B2	荷重計測による操作可能な移乗支援装置の開発と転倒リスク防止法の検討 ○蘇 瀨(大分大学), 築山 奈津(大分大学), 阿部 功(大分大学), 池内 秀隆(大分大学)
	203B3	吊り上げ式歩行訓練装置の吊り上げ機構検証と動作プログラムの検討 ○中上 航(大分大学), 前崎 篤人(大分大学), 阿部 功(大分大学), 池内 秀隆(大分大学)
	203B4	床反力センシング型立ち上がり補助装置の研究-マジックハンド機構を用いた小型化の検討- ○清水 亮兵(大分大学), 阿部 功(大分大学), 池内 秀隆(大分大学)