

第44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	審査希望	講演題目・著者
101A 画像処理・画像認識Ⅰ	101A1		3D画像を用いた機械学習の駐車場管理システムへの応用
			○待鳥 絆那太（久留米工業大学）、長谷川 誠（株式会社Kyuホールディングス）、千田 陽介（久留米工業大学）
	101A2		内視鏡手術動画における手ぶれ補正処理の検討
			○竹下 七海（長崎大学）、園田 光太郎（長崎大学）、小坂 太一郎（長崎大学）、足立 智彦（長崎大学）、喜安 千弥（長崎大学）
	101A3		鏡の回転を利用したパターン光投影による全周形状計測の検討
			○青木 優也（長崎大学）、園田 光太郎（長崎大学）、喜安 千弥（長崎大学）
102A 推定・同定	102A1 [支]		サイクリングとポリトープ型モデル表現による部分空間同定法
		[支]	○白濱 駿（熊本大学）、林 達誉（熊本大学）、岡島 寛（熊本大学）
	102A2		遺伝的アルゴリズムを用いた6Pモデルに基づく非線形システムの変移動窓型オンライン同定
			○小山 大輔（鹿児島大学）、八野 知博（鹿児島大学）
	102A3		マルチコプタに対する機械学習を用いたパラメータ推定
			○古賀 文也（熊本大学）、増田 裕介（熊本大学）、國松 禎明（熊本大学）、水本 郁朗（熊本大学）
103A ロボットマニピュレータ	103A1		形状記憶合金とジャミング転移現象を用いた可変剛性リンクの性能評価
			○廣瀬 侑真（九州工業大学）、高嶋 一登（九州工業大学）、長 弘基（北九州市立大学）
	103A2		粘弾性体を含むソフトロボットの分数階微分を用いた高速かつ安定な動力学解析手法
			○安元 千隼（福岡大学大学院）、白根 光樹（福岡大学大学院）、米安 哲史（福岡大学大学院）、真崎 裕大（福岡大学大学院）、橋本 謙信（福岡大学大学院）、岩村 誠人（福岡大学）
	103A3		マルチボディダイナミクスを用いた汎用的な力制御手法の開発とパラレルリンクロボットへの応用
			○田尻 凱士（福岡大学大学院）、山口 颯太（福岡大学大学院）、真崎 裕大（福岡大学大学院）、米安 哲史（福岡大学大学院）、白根 光樹（福岡大学大学院）、岩村 誠人（福岡大学）
104A システム応用Ⅰ	104A1		ワイヤレス給電の電力最大化を目的とするオンライン周波数調整法
			○平田 拓也（宮崎大学）、穂高 一条（宮崎大学）
	104A2		多様な投資家モデルを含む人工株式市場の構築と資産推移分析
			○足立 士温（熊本大学大学院）、伊勢 季起（熊本大学工学部）、岡島 寛（熊本大学大学院）
101B 画像処理・画像認識Ⅱ	101B1		観客と選手の識別を考慮したソフトテニス競技動画の自動再構成
			○佐藤 溪太（熊本大学）、藤田 卓也（熊本大学）、岡島 寛（熊本大学）
	101B2		カメラを用いた微小変位検出のための画像補正
			○羽室 海都（熊本大学）、山口 晃生（熊本大学）
102B 制御理論	102B1		自己回避性エージェントによる Cover Time の確率的最適制御
			○大澤 智興（九州工業大学情報工学部）
	102B2		制御器チューニングにおけるLLMエージェント手法の提案と評価
			○尾郷 樹（九州工業大学大学院）、古賀 雅伸（九州工業大学）
103B 制御応用	103B1 [学][支]	[学]	海水ポンプ動力を考慮したランキンサイクルを用いた海洋温度差発電プラントの温海水・冷海水流量同時調節による正味発電量制御
		[支]	○酒井 翔世（佐賀大学）、松田 吉隆（佐賀大学）、王 瑞敏（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（大阪電気通信大学）、池上 康之（佐賀大学）
	103B2 [学][支]	[学]	ハイブリッドサイクルを用いた温泉温度差発電プラントのバルブ特性を考慮した動的モデルの構築
		[支]	○江口 昇希（佐賀大学）、松田 吉隆（佐賀大学）、王 瑞敏（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（大阪電気通信大学）、池上 康之（佐賀大学）
	103B3 [学][支]	[学]	ファインブランキングプレスの制御用モデルの構築
		[支]	○中田 晃生（佐賀大学）、松田 吉隆（佐賀大学）、王 瑞敏（佐賀大学）、杉 剛直（佐賀大学）、後藤 聡（佐賀大学）、岡野 成一郎（森鉄株式会社）、岩島 元氣（森鉄株式会社）、森 孝信（森鉄株式会社）
	103B4 [学][支]	[学]	トマト自動収穫ロボットのためのスライド式エンドエフェクタの開発
		[支]	○田中 星穂（佐賀大学）、松田 吉隆（佐賀大学）、王 瑞敏（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）
104B 産業応用	104B1 [学][支]	[学]	柔軟鋼板用エッジ支持型磁気浮上システムの制御（鋼板に発生する振動の低減に関する基礎的検討）
		[支]	○中原 拓海（福岡工業大学）、遠藤 文人（福岡工業大学）、小川 和輝（愛知工科大学）、成田 正敬（東海大学）、加藤 英晃（東海大学）
	104B2 [学][支]	[学]	吸引式磁気浮上により把持された物体の搬送（搬送による影響に関する基礎的検討）
		[支]	○高木 真理奈（福岡工業大学）、笹木 裕斗（福岡工業大学）、遠藤 文人（福岡工業大学）、小川 和輝（愛知工科大学）、成田 正敬（東海大学）、加藤 英晃（東海大学）
	104B3 [学][支]	[学]	薄鋼板の一端を非接触に把持する磁気浮上制御（鋼板の浮上特性に関する基礎的検討）
		[支]	○中原 栄社（福岡工業大学）、遠藤 文人（福岡工業大学）、小川 和輝（愛知工科大学）、成田 正敬（東海大学）、加藤 英晃（東海大学）
	104B4 [学][支]	[学]	柔軟鋼板を非接触に把持する磁気浮上システム(E型コアを用いた電磁石による浮上方式の検討)
		[支]	○千賀 英（福岡工業大学）、遠藤 文人（福岡工業大学）、小川 和輝（愛知工科大学）、成田 正敬（東海大学）、加藤 英晃（東海大学）

201A 計測機器・信号処理	201A1		水中用力覚センサユニットを用いた浮遊型双腕3リンク水中ロボットの力計測 ○森高 優樹（九州工業大学），大杉 健翔（九州工業大学），花澤 雄太（九州工業大学），相良 慎一（九州工業大学）
	201A2		3D LiDAR における反射強度と加速度および角速度の利用 ○松岡 毅（福岡大学）
	201A3		柔軟面状触覚センサを用いた睡眠時無呼吸症候群の検出 ○中村 正彦（九州工業大学工学府）松尾 一矢（九州工業大学）
202A 現代制御・ロバスト制御Ⅰ	202A1		ミリ波レーダセンサを用いて計測した心拍RR間隔による眠気の推定 ○岩金 拓杜（九州工業大学工学府），松尾 一矢（九州工業大学）
	202A2 [学][支]	[学]	サイクリングに基づく数理モデル化を利用したモデル誤差抑制補償器の実装手順 ○林 達彦（熊本大学），小野 翔琉（熊本大学），岡島 寛（熊本大学）
		[支]	マルチレート系に対するL2誘導ノルム評価に基づいた動的コントローラの設計 ○高田 健吾（熊本大学），田村 圭梧（熊本大学），岡島 寛（熊本大学）
	202A3 [学][支]	[学]	通信切断の診断機能を有するイベントトリガ制御系 ○岡 陸央（大分大学），山本 一真（大分大学），原 正佳（大分大学），高橋 将徳（大分大学）
		[支]	
203A 移動ロボット	203A1		時定数最適化によるロバスト制御系設計 ○藤本 渡亜（九州工業大学），瀬部 昇（九州工業大学）
	203A2		等価二輪モデルと階層勾配法を用いたシングルレーンチェンジの最適軌道計画 酒井 陽大（福岡大学大学院），○橋本 謙信（福岡大学大学院），内山 陽斗（福岡大学大学院），池江 亮磨（福岡大学大学院），安元 千華（福岡大学大学院），岩村 誠人（福岡大学）
			マルチボディダイナミクスによる3台のドローンの物理的な結合方法の検討 ○大川内 利来（福岡大学大学院），真崎 裕大（福岡大学大学院）尾崎 太一（福岡大学大学院），橋本 謙信（福岡大学大学院），谷崎 権秀（福岡大学大学院），岩村 誠人（福岡大学）
	203A3 [支]		深層学習を用いた床壁面分離認識に基づく移動ロボット車の自律走行システムの開発 ○杉田 尚寛（佐賀大学），佐藤 和也（佐賀大学）
		[支]	
204A 医療福祉応用	204A1		位置情報に頼らない境界線追従型自律走行草刈機の研究 ○小坪 純大（久留米工業大学），松尾 重明（久留米工業大学）
	204A2		進化計算手法で学習したニューロ制御器によるAUVの追従制御 ○植村 文紀（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）
	204A3		柔軟面状触覚センサを用いた心拍計測に適した座面にかかる圧力 ○野田宙詢（九州工業大学），松尾 一矢（九州工業大学）
202B 現代制御・ロバスト制御Ⅱ	202B1		本質的安全制御に基づくパワーアシスト歩行車の提案 ○川床 礼央（北九州市立大学院），横山 皓（北九州市大学院），南山 靖博（久留米高専），清田 高德（北九州市立大学）
	202B2		荷重計測を利用した一人で使用可能な移乗支援装置-駆動システムの検討- ○山本 拓真（大分大学），鈴木 倫乃（大分大学），阿部 功（大分大学），池内 秀隆（大分大学），中岡 雄輔（大分大学大学院），松尾 重明（久留米工業大学）
	202B3		電動リクライニング車椅子による廃用症候群予防機構の提案とマルチボディダイナミクス解析 ○池江 亮磨（福岡大学大学院）二嶋 岳大（福岡大学大学院），米安 哲史（福岡大学大学院），橋本 謙信（福岡大学大学院），真崎 裕大（福岡大学大学院），岩村 誠人（福岡大学）
203B メカトロニクス	203B1		スケジューリングパラメータの誤差を考慮したゲインスケジュール制御系の設計 ○戸上 皓斗（九州工業大学），瀬部 昇（九州工業大学）
	203B2		機械学習による関数推定を用いた非線形システムの線形化制御への試み ○友杉 優作（熊本大学），國松 禎明（熊本大学）
	203B3		2慣性系に対するロバスト性能余裕の一考察 ○石橋 慶久（熊本大学），國松 禎明（熊本大学），水本 郁朗（熊本大学）
203B メカトロニクス	203B1		横風外乱による横転を考慮した大型車両のロバスト自動運転制御 ○福村 汰樹（九州工業大学），大屋 勝敬（九州工業大学）
	203B2		自動ブレーキシステムの開発-アクチュエータを考慮した場合- ○本田 一葵（九州工業大学），大屋 勝敬（九州工業大学）
	203B3		一定間隔の2乗誤差を評価関数に定めたクローラ車両のニューラルネットワーク制御 ○田中 祐之介（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）
203B4			カッコー探索最適化によるニューラルネットワーク制御器を用いたクローラ車両の制御 ○菊地 竜矢（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）

注）[学]は本部学術奨励賞審査対象

[支]は支部奨励賞審査対象