

セッションプログラム

第 1 日 : 11 月 4 日 (木)

	1 室	2 室	3 室	4 室	5 室	6 室
9:00	GS 10 システム・ 制御理論	GS 12 制御系 設計 (1)	OS 12 システム 制御教育 における フリー ソフトの 活用 (1)	GS 26 メカニカ ルコント ロール (1)	GS 8 ニュー ロ・ファジ ー・強化学 習	GS 2 予測制御 と確率 システム
9:15						
9:30						
9:45						
10:00						
10:15						
10:30						
10:45	GS 32 制御応用 (1)	GS 12 制御系 設計 (2)	OS 12 システム 制御教育 における フリー ソフトの 活用 (2)	GS 26 メカニカ ルコント ロール (2)		GS 11 同定・推定 (1)
11:00					OS 18 ロボッ ト・インタ ラク ション (1)	
11:15						
11:30						
11:45						
12:00						
12:15-13:30	休憩					
13:30	GS 32 制御応用 (2)	OS 16 カー・ロボ ティクス における 制御 (1)	OS 23 ダイナミ カル制御 システム デザイン	OS 10 企業で 活躍する SICE 計測 制御エン ジニア	OS 18 ロボッ ト・インタ ラク ション (2)	GS 11 同定・推定 (2)
13:45						
14:00						
14:15						
14:30						
14:45						
15:00						
15:15	GS 14 VR・ヒュ ーマンイ ンターフ ェイス・ 感性工学	OS 16 カー・ロボ ティクス における 制御 (2)	OS 15 受動的ロ コモーションの基 礎と進化		OS 5 振動制御	GS 11 同定・推定 (3)
15:30						
15:45				OS 11 プロセス 制御およ び運転		
16:00						
16:15						
16:30						
16:45-17:00						

第2日：11月5日（金）

	1 室	2 室	3 室	4 室	5 室	6 室
9:00	OS 9 感性価値 創造への 多面的ア プローチ (1)	OS 13 磁気浮上 ・磁気軸受 の制御	GS 31 移動体 の制御 (1)	GS 3 知能シス テム・ 知的制御	OS 14 航空宇宙 の誘導 制御 (1)	OS 22 高知にお ける メカトロ ニクス
9:15						
9:30						
9:45						
10:00						
10:15						
10:30						
10:45	OS 9 感性価値 創造への 多面的ア プローチ (2)	OS 1 適応学習シ ステムの理 論と応用 (1)	GS 31 移動体 の制御 (2)	OS 7 安全・安心 のための 運動と振 動の制御 (1)	OS 14 航空宇宙 の誘導 制御 (2)	OS 21 草の根 ITS の技術
11:00						
11:15						
11:30						
11:45						
12:00						
12:15-13:30	休憩					
13:30	OS 9 感性価値 創造への 多面的ア プローチ (3)	OS 1 適応学習シ ステムの理 論と応用 (2)	OS 2 複雑系ダ イナミク スと制御	OS 7 安全・安心 のための 運動と振 動の制御 (2)	OS 19 スペース ロボティ クス	GS 13 信号処理・ パターン 認識
13:45						
14:00						
14:15						
14:30						
14:45						
15:00						
15:15						
15:30-15:40	休憩					
15:40-16:20	特別講演 1 「土佐の高知はこじゃんと面白いぜよ！」 講師：久保 博道 氏（高知県観光振興部 副部長） 会場： 第1室（4F多目的ホール）					
16:20-16:30	休憩					
16:30-17:35	制御工学教育研究集会 「産学連携研究を通じた制御工学教育」 講師：則次 俊郎 氏（岡山大学） 会場： 第1室（4F多目的ホール） 制御工学教員協議会 （17:20-17:35） 会場： 第1室（4F多目的ホール）					
	休憩・移動					
18:30-	懇親会 会場：三翠園					

第3日：11月6日（土）

	1 室	2 室	3 室	4 室	5 室	6 室	
9:00			OS 8 福祉・ 介護・医療 システム (1)	OS 20 アドバン ストロボ ティクス (1)	GS 4 非線形制 御	GS 9 制御基礎	
9:15	OS 17 MAV・ UGV の 自律制御 (1)	OS 3 環境・ エネルギ ーのため のシステ ム制御					
9:30							
9:45							
10:00							
10:15							
10:30							
10:45							
11:00	特別講演 2 「科研費をはじめとする日本学術振興会事業について ーもっと科研費を知ろう！ー」 講師：宮 脇 和男 氏（日本学術振興会 審議役） 会場：第1室（4F多目的ホール）						
12:00-13:00	休憩						
13:00	OS 17 MAV・ UGV の 自律制御 (2)	GS 33 計測技術 (1)	OS 8 福祉・ 介護・医療 システム (2)	OS 20 アドバン ストロボ ティクス (2)	OS 6 システム 制御のため の画像 応用 (1)		
13:15							
13:30							
13:45							
14:00							
14:15	OS 17 MAV・ UGV の 自律制御 (3)	GS 33 計測技術 (2)		OS 4 スマート 構造シス テム	OS 6 システム 制御のため の画像 応用 (2)		
14:30							
14:45							
15:00							
15:15							
15:30							
15:45-16:00							

講演プログラム

11 月 4 日 第 1 室

GS 10. システム・制御理論 9:00－10:30 (座長：中荃隆 (工学院大学))

- 101 精度保証付き数値計算に基づく数値的最適領域極配置問題
○矢野健太郎 (福岡工業大学), 古賀雅伸 (九州工業大学), 中島大雅 (九州工業大学)
- 102 内部モデル制御をもとにした多自由度ロバスト制御 ー安定判別法の考察ー
○有我祐一 (山形大学), 香山幸輝 (山形大学), 小野寺祐紀 (山形大学), 澤田薫 (山形大学)
- 103 前立腺癌細胞における上皮成長因子受容体の粒子シミュレーション
○剣持竜介 (工学院大学), 中荃隆 (工学院大学), 岡田眞里子 (理化学研究所), 石井千春 (法政大学)
- 104 プロ野球投手の評価方法に関する一考察
○丸山貴広 (日本工業大学), 寺社下晃 (日本工業大学), 正道寺勉 (日本工業大学)
- 105 Unscented Smoother と EM アルゴリズムを用いたパラメータ推定
○横山信宏 (防衛大学校)
- 106 空気圧式ロボットの自励振動の抑制制御
○家田智弥 (近畿大学), 小坂学 (近畿大学)

GS 32. 制御応用 (1) 10:45－12:15 (座長：古谷栄光 (京都大学))

- 108 マルチスレッドを利用した産業用ロボットシステムの分散制御
○安田元一 (長崎総合科学大学)
- 109 幼児同乗用自転車の速度変化に伴う安定性の解析と踏力トルクのアシスト手法
○佐藤直柔 (東京電機大学), 松澤俊介 (東京電機大学), 岩瀬将美 (東京電機大学), 貞弘晃宜 (東京電機大学), 畠山省四朗 (東京電機大学)
- 110 地面効果翼機のピッチ角制御に関する研究
○松本大地 (神戸市立工業高等専門学校), 長保浩 (神戸市立工業高等専門学校), 内門茂 (東京電機大学)
- 111 代数拘束をもつシステムのシミュレーションのための微分代数方程式パッケージの開発
○景山貴宏 (九州工業大学), 古賀雅伸 (九州工業大学)
- 112 並列処理による制御系設計の高速化
○手寫寛 (九州工業大学), 古賀雅伸 (九州工業大学)
- 113 Just-In-Time 法を用いた適応型繰り返し学習制御の提案とマッサージチェアへの応用
○村上祐樹 (鳥取大学), 今井淳文 (鳥取大学), 櫛田大輔 (鳥取大学), 北村章 (鳥取大学)

GS 32. 制御応用 (2) 13:30－15:00 (座長：櫛田大輔 (鳥取大学))

- 114 線形モデル適合飛行制御系の改善

○来田雅樹（神戸市立工業高等専門学校）、長保浩（神戸市立工業高等専門学校）、内門茂（東京電機大学）

115 聴覚誘発電位に基づく鎮静度指標を用いた鎮静度制御

○西垣勇輝（京都大学）、古谷栄光（京都大学）、白神豪太郎（香川大学）、福田和彦（京都大学）

116 進化型計算を用いたごみ焼却炉の非線形最適制御

○鹿毛竜也（鳥取大学）、北村章（鳥取大学）、前田知幸（（株）神戸製鋼所）、中山万希志（（株）神戸製鋼所）、米谷和雄（（株）ツチヨシ産業）

117 圧電アクチュエータで駆動される単軸ポジショナの高精度制御

○尾崎稔国（芝浦工業大学）、陳新開（芝浦工業大学）

118 リアルタイム Linux による計測制御システムの構築

○森友一朗（（株）エムズソリューション）

119 汎用性を持つ中間素材の適正仕掛け量の検討

○井筒理人（（株）神戸製鋼所）、梅田豊裕（（株）神戸製鋼所）

GS 14. VR・ヒューマンインターフェイス・感性工学 15:15－17:00 （座長：高橋和彦（同志社大学））

121 ペンタブレット型弾性表面波皮膚感覚ディスプレイの制御 ―M 系列乱数の参照―

○多門良（埼玉大学）、小谷浩之（埼玉大学）、高崎正也（埼玉大学）、水野毅（埼玉大学）

122 スクロールホイール操作時の指の動作特性

○長田真（関西大学）、小谷賢太郎（関西大学）、朝尾隆文（関西大学）

123 マッサージ中の脳波に基づくクラス分類と NN による快適度推定 ―相関性を考慮した分類と NN の追加学習―

○寺前達也（鳥取大学）、櫛田大輔（鳥取大学）、北村章（鳥取大学）

124 ハイブリッドシステムに基づく運転行動認識および個人の識別

○大谷俊介（早稲田大学）、貝谷泰正（早稲田大学）、岡本雅之（早稲田大学）、内田健康（早稲田大学）

125 ニューラルネットワークによる HOG 特徴からの人物姿勢推定に関する一考察

○津留笹帆（同志社大学）、高橋和彦（同志社大学）、橋本雅文（同志社大学）

126 モーションキャプチャシステムを用いた KHR-2HV の動作制御実験 2

○福岡佑太（高知工科大学）、星野孝総（高知工科大学）

127 部品塗装工場シミュレータの開発

○長尾陽一（川崎重工業（株））、檜原健蔵（川崎重工業（株））

11 月 4 日 第 2 室

GS 12. 制御系設計（1） 9:15－10:30 （座長：弓場井一裕（三重大大学））

202 組込み型センサユニットの構成変更時における制御プログラムの自動更新手法

○廣瀬剛（創価大学）、近哲也（創価大学）、伊与田健敏（創価大学）、渡辺一弘（創価大学）

203 変換行列修正法によるロバスト制御器の低次元化

○長堂勤（琉球大学）、木下和磨（三菱電機エンジニアリング（株））、安里健太郎（琉球大学）

204 MIMO I-PD 制御器設計のためのプラント低次元化 ― v -gap を指標とする閉ループ平衡化打ち切り―

○近藤弘幸（防衛大学校）、越智徳昌（防衛大学校）

205 同一非結合システム群に対する衝突回避を考慮した分散型 LQG 制御

○川井俊一（早稲田大学）、佐藤博亮（早稲田大学）、内田健康（早稲田大学）

206 粒子群最適化を用いた閉ループ入出力データに基づく多変数制御器と参照モデルの直接調整

○藤井宏樹（三重大学）、弓場井一裕（三重大学）、平井淳之（三重大学）

GS 12. 制御系設計（2） 10:45－12:15 （座長：越智徳昌（防衛大学校））

208 実験データを用いた GIMC 構造における安定制約を満たす Youla パラメータの直接調整

○水谷彰孝（三重大学）、弓場井一裕（三重大学）、平井淳之（三重大学）

209 密閉型素子を用いた超音波センサによる車椅子追尾システムの追尾精度の向上

○山田俊男（創価大学）、斎藤康夫（創価大学）、伊与田健敏（創価大学）、崔龍雲（創価大学）

210 スペクトル解析法に基づく安定制約を付加した多変数制御器の直接調整

○寺田真也（三重大学）、弓場井一裕（三重大学）、平井淳之（三重大学）

211 環状遺伝子制御ネットワークのロバスト安定性解析: 解析的な必要十分条件

○大澤周平（東京大学）、堀豊（東京大学）、原辰次（東京大学）

212 入力むだ時間と On-Off 操作補償による空圧式除振台の制御

○小池雅和（信州大学）、中澤裕司（信州大学）、千田有一（信州大学）、池田裕一（信州大学）

213 多入出力モデル追従型 PID 制御系の設計

○伊藤泰隆（防衛大学校）、近藤弘幸（防衛大学校）、越智徳昌（防衛大学校）

**OS 16. カー・ロボティクスにおける制御（1） 13:30－15:00 （座長：ポンサトーン ラクシンチャ
ラーンサク（東京農工大学））**

214 自動車乗員の頭部運動に基づく車両運動の快適性の評価

○今野寛之（香川大学）、藤澤智（香川大学）、和田隆広（香川大学）、上地徳昌（香川大学）、土居俊一（香川大学）

215 認知的負荷によるドライバ視行動への影響を考慮した車線変更意図推定手法

○周慧萍（筑波大学）、伊藤誠（筑波大学）、稲垣敏之（筑波大学）

216 カーブ走行を含めた模型自動車のモデル設計の検討

○草野洋志（東京電機大学）、日高浩一（東京電機大学）

217 モデル予測制御を用いた二輪車の衝突回避システムに関する研究

○野見山龍介（日本大学）、丸茂喜高（日本大学）、綱島均（日本大学）

218 ディーゼルエンジンのモデル予測型 EGR-VNT 協調制御に関する研究

○岩崎晃（北海道大学）、梶原逸朗（北海道大学）、西留千晶（キャテック（株））、花村良文（いすゞ自動車（株））、高田博（いすゞ自動車（株））

219 操作量飽和を考慮したディーゼルエンジンの EGR-VNT 協調制御

○江尻革（（株）富士通研究所）、藤本純也（（株）富士通研究所）、佐々木順（（株）トランストロ
ン）、伊海佳昭（（株）トランストロ）、木下友介（（株）トランストロ）、下谷圭司（（株）ト
ランストロ）、飯澤隆治（（株）トランストロ）

OS 16. カー・ロボティクスにおける制御（2） 15:15－16:15 （座長：和田隆広（香川大学））

221 無方向性全方向移動ロボットの走行制御

○荒垣龍馬（高知工科大学）、王碩玉（高知工科大学）、三浦直樹（高知工科大学）、姜銀来（高知工科大学）

222 駆動系を活用した Steer-by-Wire の耐故障制御系設計

○伊藤章 ((株) デンソー), 早川義一 (名古屋大学)

223 右折時における歩行者衝突回避のための自動運転システムに関する研究

○松實良祐 (東京農工大学), ポンサトーンラクシンチャランサク (東京農工大学)

224 レーザレーダによる低速自動運転車両の経路追従制御に関する研究

○吉澤孝紀 (東京農工大学), ポンサトーンラクシンチャランサク (東京農工大学), 永井正夫 (東京農工大学)

11 月 4 日 第 3 室

OS 12. システム制御教育におけるフリーソフトの活用 (1) 9:15-10:30 (座長: 古賀雅伸 (九州工業大学))

302 制御工学教育における Octave, Scilab の活用について

○吉田和信 (島根大学), 濱口雅史 (島根大学)

303 メカトロニクス教育における M_ATX の活用

○岩瀬将美 (東京電機大学), 貞弘晃宜 (東京電機大学), 畠山省四朗 (東京電機大学)

304 Scilab/Xcos を用いたシステム制御教育の実例

大山恭弘 (東京工科大学), 橋本洋志 (産業技術大学院大学), ○小林裕之 (大阪工業大学), 石井千春 (法政大学)

305 Jamox によるシステム制御演習

○古賀雅伸 (九州工業大学), 石倉雄飛 (九州工業大学), 杉永良太 (九州工業大学)

306 計算機シミュレーションを利用した制御教育の実践報告

○上泰 (明石工業高等専門学校)

OS 12. システム制御教育におけるフリーソフトの活用 (2) 10:45-12:00 (座長: 古賀雅伸 (九州工業大学))

308 解析ソフト KMA P を用いた制御工学教育

○片柳亮二 (金沢工業大学)

309 制御教育における数式処理系の有用性

○川谷亮治 (福井大学)

310 ScicosLab を活用した直流モータ制御実習プログラムの改良

○沢口義人 (木更津工業高等専門学校), 岡本峰基 (木更津工業高等専門学校), 大橋太郎 (木更津工業高等専門学校), 鴫田正俊 (木更津工業高等専門学校)

311 MaTX と Open Dynamics Engine を用いたシステム制御工学の教育

○野中謙一郎 (東京都市大学)

312 Arduino/Processing を用いたシステム制御実験のラピッドプロトタイピング

○石川将人 (大阪大学), 北卓人 (大阪大学), 大須賀公一 (大阪大学)

OS 23. ダイナミカル制御システムデザイン 13:30-15:00 (座長: 西村秀和 (慶應義塾大学), 横山誠 (新潟大学))

314 車車間通信を利用した環境配慮型アダプティブクルーズコントロールシステムデザイン

○森幸弘 (慶應義塾大学), ダラニエーゼトーマス (慶應義塾大学), 西村秀和 (慶應義塾大学), 高橋正樹 (慶應義塾大学)

315 可変ギア比機構を有するパワーステアリングの制御

○川上裕雅（新潟大学）、横山誠（新潟大学）

316 回転型アクチュエータを備えた並進振動システムの大域的な安定化制御

○津田尚秀（岡山県立大学）、忻欣（岡山県立大学）、山崎大河（岡山県立大学）

317 部分エネルギー制御による可変長振子の軌道追従制御

○新治竜弥（岡山県立大学）、忻欣（岡山県立大学）、山崎大河（岡山県立大学）

318 リファレンスガバナを用いたハードディスクのヘッドシーク制御

○郭昊（神戸大学）、湊 亮太（神戸大学）、田口貴昭（神戸大学）、太田有三（神戸大学）

319 弾性構造物が搭載されたアクティブ除振装置の低次元化物理モデルを用いたモデリングと制御

○岡本光司（日本大学）、須藤佳祐（日本大学）、渡辺亨（日本大学）、背戸一登（背戸振動制御研究所）、田中宏幸（(株) 昭和サイエンス）

OS 15. 受動的ロコモーションの基礎と進化 15:15-17:00 （座長：大須賀公一（大阪大学））

321 受動的動歩行の力学モデルの妥当性の検証

○入部正継（大阪電気通信大学）、衣笠哲也（岡山理科大学）、杉本靖博（大阪大学）、大須賀公一（大阪大学）

322 多脚受動的動歩行ロボットが示すもの

○杉本靖博（大阪大学）、吉岡秀隆（神戸大学）、大須賀公一（大阪大学）

323 上体を活用した受動走行機械の安定性向上

○大脇大（東北大学）、久保翔達（東北大学）、山口伸一（東北大学）、手老篤史（JST さきがけ）、マウスモリツ（イエナ大学）、モフロアクリストフ（イエナ大学）、サイファートアンドレ（イエナ大学）、石黒章夫（東北大学）

324 腱駆動 2 足歩行ロボットの開発と腰軌道および腱張力の強化学習 2

○黒田聖弥（明治大学）、日野雄太（明治大学）、岡島勇也（明治大学）、田中純夫（明治大学）、兵頭和人（神奈川工科大学）、小林博明（明治大学）

325 二足歩行ロボットにおける着地動作の提案

○岸雅基（高知工科大学）、福岡佑太（高知工科大学）、木屋亮（高知工科大学）、瀧本浩志（高知工科大学）、星野孝総（高知工科大学）

326 チキソトロピーを活用したアメーバ様ロボットのロコモーション制御

○梅舘拓也（東北大学、JST CREST）、秋山正和（北海道大、JST PRESTO）、手老篤史（北海道大、JST PRESTO）、石黒章夫（東北大、JST CREST）

327 IDA-PBC による倒立振子型移動体の安定化制御の実機検証

○横山和人（慶應義塾大学）、高橋正樹（慶應義塾大学）

11 月 4 日 第 4 室

GS 26. メカニカルコントロール（1） 9:00-10:30 （座長：西川昌宏（神奈川大学））

401 Realization and Application of the Base Plate Jerk Feedback in a Pneumatic Positioning Stage

○Mohebullah Wali (Tokyo University of Agriculture and Technology), Yukinori Nakamura (Tokyo University of Agriculture and Technology), Shinji Wakui (Tokyo University of Agriculture and Technology)

402 電磁力平衡式秤の動的挙動（第二報）

○山崎敬則（小山工業高等専門学校）、山川雄司（東京大学）

403 リニアスライダの位置決め制御に対するフィードバック誤差学習の実装方法

○森本和樹（東京農工大学）、中村幸紀（東京農工大学）、涌井伸二（東京農工大学）

404 進行波型超音波モータの2端子対等価回路の応用に関する一提案

○中川玲（東京農工大学）、中村幸紀（東京農工大学）、涌井伸二（東京農工大学）

405 5軸能動形磁気軸受制御系に対するモード分配行列設定の一方法

○大久保信哉（東京農工大学）、中村幸紀（東京農工大学）、涌井伸二（東京農工大学）

406 真空バルブモータの位置決め精度改善ー永久磁石を用いた軸受剛性補強とドライバ変更ー

○今井悠介（東京農工大学）、中村幸紀（東京農工大学）、涌井伸二（東京農工大学）

GS 26. メカニカルコントロール（2） 10:45－12:00 （座長：王 碩玉（高知工科大学））

408 空気圧サーボ弁の動特性を考慮した圧力制御系の設計法

藤田壽憲（東京電機大学）、○渡邊大貴（東京電機大学）、坂西立也（SMC（株））、平野真裕（小松製作所）

409 空気圧ベローズで駆動する静圧案内微動ステージの超精密位置決め制御

○山本敏之（東京電機大学）、藤田壽憲（東京電機大学）、榊和敏（住友重機）、川嶋健嗣（東京工業大学）、香川利春（東京工業大学）

410 予見仮想目標値を用いた3次元経路制御

○福永彰彦（神奈川大学）、赤須達也（神奈川大学）、西川昌宏（神奈川大学）、江上正（神奈川大学）

411 ロボットハンドによる柔らかい対象物の把持制御

○蓮井慧（神奈川大学）、近藤謙次（神奈川大学）、西川昌宏（神奈川大学）、江上正（神奈川大学）

412 引張・圧縮負荷下でのマイクロ磁歪振動子の性能評価

○三浦英充（金沢大学）、上野敏幸（金沢大学）、山田外史（金沢大学）

OS 10. 企業で活躍する SICE 計測制御エンジニア 13:30－15:30 （座長：坂本憲昭（法政大学））

414 SICE プロセス塾の活動経緯と今後の展開

○高津春雄（横河電機（株）、SICE 人材育成塾）

415 高速度カメラを用いた飛翔球体の回転計測法の一提案

○古野翔（法政大学）、小林一行（法政大学）

416 省エネ活動に貢献する高度制御技術

○若杉宏之（横河電機（株））

417 鉄鋼計算機システムの標準プラットフォームの構築

○吉森文紀（東芝三菱電機産業システム）、宮沢正明（東芝三菱電機産業システム）、新田勤子（東芝三菱電機産業システム）

418 抄紙機ワイヤーパート上での原料速度計測とパルプ繊維の動きについて

○森芳立（王子製紙（株））

419 共鳴振動検出式液面（残量）計

○温井一光（日本アプライドフロー（株））、中村健太郎（東京工業大学）

420 SICE 産業論文の現状と今後

○岩村忠昭 (SICE 産業論文委員会)

421 社会システムモデル構築における匿名データ提供

○坂本憲昭 (法政大学), 森博美 (法政大学)

OS 11. プロセス制御および運転 15:45-16:45 (座長: 山下善之 (東京農工大学))

423 プレスキャスティングにおける溶湯温度変化を考慮したプレス圧力のスイッチング制御

○田崎良佑 (豊橋技術科学大学), 野田善之 (豊橋技術科学大学), 寺嶋一彦 (豊橋技術科学大学), 橋本邦弘 (新東工業 (株))

424 (講演取り下げ)

425 From PID Control to PFC in the Process Industry

○Hajime Eguchi (Tokyo University of Agriculture and Technology), Jacques Richalet (Consultant), Philippe D. Perrichon (Sanofi-Aventis), Sylvain Girault (Sanofi-Aventis)

426 LQI 制御に基づくポスト PID 制御の試み

○重松秀 (名古屋工業大学), 米谷昭彦 (名古屋工業大学), 石橋政三 ((株) チノー)

427 予見制御の計算量低減に関する一考察

○高波真実子 (名古屋工業大学), 米谷昭彦 (名古屋工業大学)

11 月 4 日 第 5 室

GS 8. ニューロ・ファジー・強化学習 9:00-10:45 (座長: 姜 銀来 (高知工科大学))

501 逐次的ユーザ・アイテムクラスター抽出による協調フィルタリングの計算効率化

○本多克宏 (大阪府立大学), 野津亮 (大阪府立大学), 市橋秀友 (大阪府立大学)

502 クラスター分析におけるファジィ化による正則化の効果について

本多克宏 (大阪府立大学), ○松本祐依 (大阪府立大学), 野津亮 (大阪府立大学), 市橋秀友 (大阪府立大学)

503 欠測値を含むデータの主成分分析と k-Means クラスタリングの緩和策

本多克宏 (大阪府立大学), ○野々口諒一 (大阪府立大学), 野津亮 (大阪府立大学), 市橋秀友 (大阪府立大学)

504 マルチエージェント連続タスクへの改良型罰回避政策形成アルゴリズムの適用とサッカーロボットを用いた実験による評価

○伊藤昌樹 (明治大学), 宮崎和光 (大学評価・学位授与機構), 小林博明 (明治大学)

505 Brain-Computer Interface 開発における信号の大域的特長の知識抽出

○島本博史 (高知工科大学), 三浦直樹 (高知工科大学), 姜銀来 (高知工科大学), 王碩玉 (高知工科大学)

506 ファジィロジックによる肺エラスタンスのモデリングと推定

○中道正紀 (福井工業大学), 金江春植 (福井工業大学)

507 ペトリネットと強化学習による最適スケジューリング

○入船貴大 (鳥取大学), 北村章 (鳥取大学)

OS 18. ロボット・インタラクション (1) 11:00-12:15 (座長: 小林 太 (神戸大学))

509 操作者の操作能力に適応した電動車椅子に関する研究 - 第 8 報 仮想センサを用いた衝突防止機能の向上 -

○安田寿彦（滋賀県立大学）、今津亮吾（（株）島津製作所）、村上貴大（滋賀県立大学）

510 農作業用パワーアシストスーツのモータ制御に関する研究

○金田和大（東京農工大学）、鎌田崇義（東京農工大学）、遠山茂樹（東京農工大学）

511 機構の違いを考慮したハンド/アームロボットのマスタースレーブ動作教示システムの開発

○前元大輔（神戸大学）、小林太（神戸大学）、小島史男（神戸大学）、中本裕之（兵庫県工業技術センター）、前田正（（株）前田精密製作所）、今村信昭（広島国際大学）、笹部和宏（関西電力（株））、白沢秀則（近畿高エネルギー加工技術研究所）

512 ロボットハンド操作のための力覚呈示デバイスの開発 - MP 関節および DIP-PIP 関節への力覚呈示 -

○猪飼丈爾（神戸大学）、福井航（神戸大学）、小林太（神戸大学）、小島史男（神戸大学）

513 HFM を用いた人の移動を妨げない移動ロボットの経路計画

○本仲君子（岡山大学）、前山祥一（岡山大学）、渡辺桂吾（岡山大学）

OS 18. ロボット・インタラクション（2） 13:30-14:45 （座長：安田寿彦（滋賀県立大学））

514 知的アミューズメントロボットの実現

○田中健介（高知工科大学）、王碩玉（高知工科大学）、三浦直樹（高知工科大学）、姜銀来（高知工科大学）

515 ユニバーサルロボットハンドⅡの触覚・力覚情報を用いた2指による把持力制御

○福井航（神戸大学）、小林太（神戸大学）、小島史男（神戸大学）、中本裕之（兵庫県工業技術センター）、前田正（（株）前田精密製作所）、今村信昭（広島国際大学）、笹部和宏（関西電力（株））、白沢秀則（近畿高エネルギー加工技術研究所）

516 回転摩擦調整機構を用いた新型トルクリミッタとロボットハンドへの適用

○今村信昭（広島国際大学）

517 磁気式触覚センサによる変位の計測と分解能

○中本裕之（兵庫県立工業技術センター）、伍賀正典（兵庫県立工業技術センター）、武縄悟（神戸市立工業高等専門学校）、貴田恭旭（ビー・エル・オートテック（株））

518 相互識別センサを装備しないロボット群に発生する集団としてのタスク遂行能力

○伊丹哲郎（広島国際大学）

OS 5. 振動制御 15:00-17:00 （座長：涌井伸二（東京農工大学））

520 Walsh 関数を用いた軌道整形による制振制御

○田中裕介（諏訪東京理科大学）、星野祐（諏訪東京理科大学）

521 分光計測ステージのための外乱振動制御

○石上陽一（香川大学）、高橋悟（香川大学）、河尻武士（香川大学）、石丸伊知郎（香川大学）

522 3種類の電流ドライバを用いた絶対変位センサの比較

○秋山昌也（東京農工大学）、甲斐孝志（東京農工大学）、中村幸紀（東京農工大学）、涌井伸二（東京農工大学）

523 絶対変位センサを用いた除振装置の床振動フィードフォワードに関する一研究

○甲斐孝志（東京農工大学）、中村幸紀（東京農工大学）、涌井伸二（東京農工大学）

524 空気圧式多自由度除振装置の開発 - 第1報：空気圧式除振ユニットの開発と負の剛性の実現 -

○高橋哲也（埼玉大学）、石野裕二（埼玉大学）、高崎正也（埼玉大学）、水野毅（埼玉大学）

- 525 最小次元オブザーバを用いた空圧式アクティブ除振装置の内圧推定の一手法
○相崎秀斗（東京農工大学），中村幸紀（東京農工大学），涌井伸二（東京農工大学）
- 526 空圧式除振装置に対する流量外乱オブザーバの実装
○福田遼（東京農工大学），中村幸紀（東京農工大学），涌井伸二（東京農工大学）
- 527 空圧式除振装置の床振動フィードフォワードに及ぼす位置フィードバックの影響
○小笠原孝仁（東京農工大学），中村幸紀（東京農工大学），涌井伸二（東京農工大学）

11月4日 第6室

GS 2. 予測制御と確率システム 9:00－10:30 （座長：向井正和（九州大学））

- 601 Unscented Kalman Filter を用いた柔軟マニピュレータの衝突検出と Unscented 変換の特性検証
○渡邊裕介（京都工芸繊維大学），澤田祐一（京都工芸繊維大学）
- 602 最大出力許容集合の内側近似を用いた拘束系の制御
太田有三（神戸大学），○関雄樹（神戸大学），郭昊（神戸大学）
- 603 （講演取り下げ）
- 604 時変振動系のモデル予測制御法に関する一考察
○甲斐寿光（九州大学），向井正和（九州大学），川邊武俊（九州大学）
- 605 過渡安定度喪失に起因する電力系統ハイリスク事象の効率的探索システム
○三木哲志（阿南工業高等専門学校）
- 606 内因的ノイズを考慮した概日リズムモデルの評価とロバスト性解析
○伊藤洋平（早稲田大学），河内翔大（早稲田大学），内田健康（早稲田大学）
- 607 確率プランクトン系における魚による捕食の時空間パターンへの影響
○石川昌明（山口大学）

GS 11. 同定・推定（1） 11:00－12:15 （座長：小坂学（近畿大学））

- 609 非干渉型カルマングリッドバイアス誤差推定法の検討
○松崎貴史（三菱電機（株）），亀田洋志（三菱電機（株）），内田惇一（三菱電機（株）），広嶋文哉（三菱電機（株））
- 610 機能的電気刺激と関節角度間の特性モデル化
○北村勇樹（近畿大学），小坂学（近畿大学）
- 611 離散時間非線形オブザーバを用いた HDD 制御系の未知外乱推定
○太谷内翔太（信州大学），千田有一（信州大学），池田裕一（信州大学）
- 612 PI 制御の運転データからのシステム同定
○平間雄輔（工学院大学），濱根洋人（工学院大学），宮崎一善（東邦電子）
- 613 高クラッタ環境における最尤推定型航跡抽出法の検討
○森正憲（三菱電機（株）），松崎貴史（三菱電機（株）），亀田洋志（三菱電機（株））

GS 11. 同定・推定（2） 13:30－14:45 （座長：日野順市（徳島大学））

- 614 ローレンツプロット解析を用いた誘導運動の検出
○富永祐之（豊橋技術科学大学），今村孝（豊橋技術科学大学），章忠（豊橋技術科学大学），三宅哲夫（豊橋技術科学大学）
- 615 学習制御を用いたモータの非線形性補償と実験的検証
○鈴木崇人（東京電機大学），小暮浩史（東京電機大学），岩瀬将美（東京電機大学），貞弘晃宜（東

京電機大学), 畠山省四朗 (東京電機大学)

616 部分空間法による頭部伝達関数の推定

○竹中裕司 (慶應義塾大学), 足立修一 (慶應義塾大学), 松井健太郎 (NHK 放送技術研究所), 安藤彰男 (NHK 放送技術研究所)

617 ソフト不感損失関数を用いたサポートベクター回帰による非線形システム同定法

大甲真嗣 (慶應義塾大学), ○等々力圭史 (慶應義塾大学), 足立修一 (慶應義塾大学)

618 適応微分フィルタを用いた電子制御スロットルの状態推定

○荷宮剛 (大分大学), 木束裕太 (大分大学), 松尾孝美 (大分大学), ウメルジャンサウト ((株) ニッキ), 中野和司 (電気通信大学)

GS 11. 同定・推定 (3) 15:00-16:30 (座長: 足立修一 (慶應義塾大学))

620 システム同定を用いた群集挙動モデルの簡略化

○三田村勇輝 (首都大学東京), 児島晃 (首都大学東京)

621 部分空間法による時間変動系の振動特性の同定

○日野順市 (徳島大学), 園部元康 (徳島大学), 栗本政雄 (徳島大学)

622 等価回路を用いたリチウムイオン2次電池のパラメータ推定

○福永しおり (慶應義塾大学), 川口貴弘 (慶應義塾大学), 足立修一 (慶應義塾大学), 板橋欣之介 (カルソニックカンセイ (株)), 岩鼻利幸 (カルソニックカンセイ (株)), 寺西望 (カルソニックカンセイ (株))

623 ステレオ視による運動物体の運動同定について

○石岡大幸 (東京電機大学), 狩野弘之 (東京電機大学)

624 書字過程における等価筋力信号の推定と筆先運動のファジィモデリング

○小作敏晴 (広島市立大学), 佐野学 (広島市立大)

625 Critical Manifold を用いた CAM 植物の非線形ダイナミクス推定

○後藤彬 (大分大学), 十時優介 (大分大学), 末光治雄 (大分大学), 松尾孝美 (大分大学)

11 月 5 日 第 1 室

OS 9. 感性価値創造への多面的アプローチ (1) 9:00-10:30 (座長: 大倉典子 (芝浦工業大学))

134 日本感性工学会「かわいい人工物」研究部会の活動紹介

○大倉典子 (芝浦工業大学)

132 プロジェクトマネジメントにおける感性コミュニケーションの推進方法に関する研究

○関口佳恵 (中央大学), 浜田百合 (中央大学), 庄司裕子 (中央大学)

133 感性コミュニケーションによる合意形成に関する研究

○浜田百合 (中央大学), 庄司裕子 (中央大学)

144 着物の紋様と感性形容詞

○赤沼慶子 (工学院大学), 椎塚久雄 (工学院大学)

145 エンタテインメント性と学習意欲

○坏奈緒美 (工学院大学), 椎塚久雄 (工学院大学)

- 138 生体信号を活用したわくわくするインタラクティブシステムの開発と評価（第2報） —システム
の改善が恐怖感に与える影響—

○懸川裕貴（芝浦工業大学）、大倉典子（芝浦工業大学）

OS 9. 感性価値創造への多面的アプローチ（2） 10:45—12:00 （座長：大倉典子（芝浦工業大学））

- 131 画面サイズに適合するカメラワークとその感性的効果に関する検討

○島村寿江（宇都宮大学）、井ノ上寛人（宇都宮大学）、佐藤美恵（宇都宮大学）、春日正男（宇都宮大学）、郭素梅（北京理工大学珠海学院）、小黒久史（凸版印刷）

- 135 介護者支援システム GCSS とアバターエージェント

○遠藤沙莉（千葉工業大学）、宇井吉美（千葉工業大学）、大矢将登（千葉工業大学）、石川陽一（千葉工業大学）、福田陽悠（千葉工業大学）、馬場智子（千葉工業大学）、富山健（千葉工業大学）

- 143 ペット・ロボットとの触れ合い時におけるストレスについて

○青山友里（工学院大学）、椎塚久雄（工学院大学）

- 150 （講演取り下げ）

- 139 電子書籍上で再現する自然な読書感覚に関する研究

○谷藤圭一（工学院大学）、椎塚久雄（工学院大学）

- 136 持ち物の継続的所有関係に関するプロセスのモデル化

○後藤真一（工学院大学）、椎塚久雄（工学院大学）

OS 9. 感性価値創造への多面的アプローチ（3） 13:30—15:00 （座長：庄司裕子（中央大学））

- 146 （講演取り下げ）

- 140 RPG ゲームにおける EMAI を用いた NPC の提案

○張莹（工学院大学）、椎塚久雄（工学院大学）

- 141 CD ジャケットの感性価値

○和田修平（工学院大学）、椎塚久雄（工学院大学）

- 142 コンビニエンスストアでの情報提示と陳列方法の相乗効果

○六郷大樹（工学院大学）、椎塚久雄（工学院大学）

- 149 データマイニングを用いた TV アニメーション選択支援システムの構築

○目黒有志（工学院大学）、椎塚久雄（工学院大学）

- 148 テキストマイニングによる価値創造型消費者意思決定プロセスのモデル化

○正木圭（工学院大学）、椎塚久雄（工学院大学）

- 147 ドラムのリズムパターンの違いによる楽曲の感情価の変動

○黒瀧悠太（工学院大学）、椎塚久雄（工学院大学）

11 月 5 日 第 2 室

OS 13. 磁気浮上・磁気軸受の制御 9:00—10:45 （座長：高崎正也（埼玉大学）、長谷川真也（東海大学））

- 231 多重式磁気浮上システムの開発 —第9報：ゼロパワー制御を用いた並列二重磁気浮上の実現—

○櫻田巧（埼玉大学）、水野毅（埼玉大学）、高崎正也（埼玉大学）、石野裕二（埼玉大学）

- 232 複数の磁束源を用いた磁路制御式磁気浮上装置の開発 —第1報：二つの可変磁路ユニットを用いた2自由度浮上装置の開発—

○西村和也（埼玉大学）、水野毅（埼玉大学）、高崎正也（埼玉大学）、石野裕二（埼玉大学）

- 233 永久磁石の運動制御を用いた非接触回転機構 ―回転トルク特性の考察―
○孫鳳（瀋陽工業大学, 高知工科大学）, 鶴身輝（高知工科大学）, 岡宏一（高知工科大学）
- 234 弾性ロータに対する磁気軸受系のための加々速度ローカルフィードバックの特性
○野本卓弥（日本大学）, 内山直樹（日本大学）, 船越大輔（日本大学）, 渡辺亨（日本大学）, 背戸一登（背戸振動制御研究所）
- 235 ハイブリッド磁気浮上システムにおける鋼板のたわみ抑制に関する考察
○成田正敬（東海大学）, 小山内和輝（東海大学）, 吉田圭一（東海大学）, 長谷川真也（東海大学）, 押野谷康雄（東海大学）, 粕谷平和（東海大学）
- 236 負の剛性を利用した磁気浮上式サスペンションを備えた搬送車の開発
―第2報 剛性制御の適用―
○石野裕二（埼玉大学）, 水野毅（埼玉大学）, 高崎正也（埼玉大学）
- 237 多重式静電浮上システム ―第2報：接続方式と可制御性―
○加藤貴彰（埼玉大学）, 水野毅（埼玉大学）, 高崎正也（埼玉大学）, 石野裕二（埼玉大学）

OS 1. 適応学習システムの理論と応用（1） 11:00-12:00 （座長：大森浩充（慶應義塾大学））

- 239 IIR フィルタによるセミブラインド信号分離とシステム同定
○杉本謙二（奈良先端科学技術大学院大学）, 齋藤紀彦（奈良先端科学技術大学院大学）
- 240 閉ループ環境におけるバイアス補償型部分空間同定法の数値解析
○池田建司（徳島大学）, 最上義夫（徳島大学）, 下村隆夫（徳島大学）
- 241 推定制御性能による切り換え型 PID 制御系の一設計
○大西義浩（愛媛大学）
- 242 操業データを用いた進化的PID制御系の一設計
○林香予子（広島大学）, 山本透（広島大学）

OS 1. 適応学習システムの理論と応用（2） 13:30-15:15 （座長：山本 透（広島大学））

- 244 外乱によって生成された入出力データを用いた外乱抑制 FRIT 法
○増田士朗（首都大学東京）
- 245 パラメータプロジェクションを有する極値探索制御を用いた太陽光発電システムの出力最適化
○木下弘之（熊本大学）, 藤本陽太郎（熊本大学）, 神澤龍市（熊本大学）, 水本郁朗（熊本大学）
- 246 風外乱を考慮した劣駆動飛行船の適応追従制御
○三田英治（名古屋工業大学）, 山田学（名古屋工業大学）, 大羽達志（名古屋工業大学）
- 247 近傍アクチュエータ情報を用いた油圧リフタの同調制御
○刈谷学（高知県工業技術センター）, 中越晴哉（(株)大進商工）, 川崎修（(株)大進商工）, 安野卓（徳島大学）
- 248 ロボットアームの適応軌道制御系の過渡応答改善法 ―射影アルゴリズムの利用―
○澤田雅栄（防衛大学校）, 板宮敬悦（防衛大学校）
- 249 適応操舵型車両システムにおける理想車両モデルの設計法
○田丸慎悟（九州工業大学）, 卓錦辛（九州工業大学）, 大屋勝敬（九州工業大学）
- 250 連続可変動弁機構付 SI エンジンの適応トルクデマンド制御
○大森浩充（慶應義塾大学）, 杉平成広（慶應義塾大学）

GS 31. 移動体の制御（１） 9:00－10:15 （座長：桜間一徳（電気通信大学））

331 スムーズインパクト方式磁歪リニアアクチュエータのパルス電圧駆動に関する研究

○細田康彦（金沢大学），上野敏幸（金沢大学），山田外史（金沢大学）

332（講演番号変更）

333 特定音源を用いた障害物回避移動ロボットの開発

○山下祥広（豊田工業高等専門学校），可児充（豊田工業高等専門学校），兼重明宏（豊田工業高等専門学校），上木諭（豊田工業高等専門学校）

334 車両型移動ロボットの任意形状障害物回避に関する一手法

○河地勇登（名古屋工業大学），山田学（名古屋工業大学）

335 車輪付き三角形アームによる階段昇降の提案

○野田卓男（鳥取大学），竹森史暁（鳥取大学），櫛田大輔（鳥取大学），北村章（鳥取大学）林誠（（有）ウィードメディカル），門脇総司（（有）ウィードメディカル）

336 ステアバイワイヤとブレーキの協調制御

○橋本和政（東京工業大学），福島直人（東京工業大学），萩原一郎（東京工業大学）

GS 31. 移動体の制御（２） 10:45－12:15 （座長：谷口浩成（津山工業高等専門学校））

338 移動車両の可変速経路制御

○本多晃司（神奈川大学），天野桂介（神奈川大学），西川昌宏（神奈川大学），江上正（神奈川大学）

339 Walking Control Systems for Quadruped Robot on Unknown Up-down Slope by Using CPG Network

○Zhang Yong（Tokushima University），Yasuno Takashi（Tokushima University）

340 動的障害物を考慮したナビゲーション関数による衝突回避制御

○縄田翔（電気通信大学），桜間一徳（電気通信大学），中野和司（電気通信大学）

341 群移動ロボットによる協調搬送速度および軌道追従制御

○鈴木浩司（徳島大学），安野卓（徳島大学），漆原史朗（香川高等専門学校），安野恵実子（阿南工業高等専門学校），桑原明伸（徳島大学）

342 マルチエージェントシステムのフォーメーション移動制御における速度制約

○桜間一徳（電気通信大学），中野和司（電気通信大学）

343 ペダル式倒立振子型車両の駆動制御実験

○中川智皓（大阪府立大学），中野公彦（東京大学），須田義大（東京大学），平山遊喜（東京大学）

OS 2. 複雑系ダイナミクスと制御 13:30－15:30 （座長：小西啓治（大阪府立大学），坂本 登（名古屋大学））

344 簡素な区分線形回路の呈する不安定周期軌道の安定性変換

○川井雄貴（長岡技術科学大学），坪根正（長岡技術科学大学）

345 理想乱流の安定化及び同期化制御に関する研究

○鈴木雅康（科学技術振興機構），坂本登（名古屋大学），井村順一（東京工業大学），合原一幸（東京大学）

346 断続力学系のための delayed feedback control の応用

○中西崇弥 (徳島大学), 伊藤大輔 (徳島大学), 上田哲史 (徳島大学), 井村順一 (東京工業大学), 合原一幸 (東京大学)

347 中心多様体近似計算の高速化とその応用

○長谷川直紀 (名古屋大学), 坂本登 (名古屋大学)

348 非常に弱く結合されたカオス発振器に発生する安定周期軌道の解析

○溝端和範 (大阪府立大学), 小西啓治 (大阪府立大学), 平岡真一, 原尚之 (大阪府立大学)

349 Lur'e 系の遅延結合ネットワークにおける同期条件 - グラフ構造に基づいたアプローチ -

○三村俊裕 (首都大学東京), 小口俊樹 (首都大学東京)

350 可換なゲイン行列をもつ Delayed Feedback 制御法の安定解析

○宮崎倫子 (静岡大学), 内藤敏機 (電気通信大学), 申正善 (電気通信大学)

351 拡散的に結合された 3 個の遅延発振器に生じる振動停止現象

○ルアンバ レ (大阪府立大学), 小西啓治 (大阪府立大学), 原尚之 (大阪府立大学)

11 月 5 日 第 4 室

GS 3. 知能システム・知的制御 9:00-10:30 (座長: 山本秀彦 (岐阜大学))

431 機械学習におけるガウスカーネルの半径の決め方

○伊藤洸 (甲南大学), 中山弘隆 (甲南大学)

432 自律分散型 FMS における AGV の制御 - ニューラルネットワークを用いた AGV の心の利用 -

山本秀彦 (岐阜大学), ○田代裕明 (岐阜大学), 山田貴孝 (岐阜大学)

433 異常値を含む大規模データに対するサポートベクター回帰の効率的学習法

○鈴木僚 (甲南大学), 中山弘隆 (甲南大学)

434 アンサンブル学習を用いたサポートベクター回帰におけるパラメータチューニング

○宇野侑希 (甲南大学), 中山弘隆 (甲南大学)

435 遺伝的アルゴリズムとプロダクションルールによるリアクティブスケジューリング

○植野紗未 (鳥取大学), 北村章 (鳥取大学), 大家克人 (ダイヘン産業機器 (株)), 中村昌弘 (レクサー・リサーチ)

436 ヘビの実時間適応的ロコモーションに内在する自律分散制御則

○加納剛史 (東北大学), 佐藤貴英 (東北大学), 小林亮 (広島大学, JST CREST), 石黒章夫 (東北大学, JST CREST)

OS 7. 安全・安心のための運動と振動の制御 (1) 10:45-12:15 (座長: 中野公彦 (東京大学))

438 3 自由度電動型振動試験装置の加速度制御に関する研究

○岡本峰基 (木更津工業高等専門学校), 越前はるか (東京農工大学), 清水 一哉 (東京農工大学), 田川泰敬 (東京農工大学)

439 振動制御装置のアクチュエータ変位を考慮した制御系設計

○浅原晋佑 (東京農工大学), 田川泰敬 (東京農工大学)

440 キャスタワゴンの地震動応答のモデル化とシミュレーション

○松本拓也 (東京農工大学), 鎌田崇義 (東京農工大学), 佐藤栄児 (防災科学技術研究所), 井上貴仁 (防災科学技術研究所)

441 小型船舶による救急患者搬送用防振架台のばね機構に関する基礎研究

○外山茂浩 (長岡工業高等専門学校), 青木怜史 (新潟大学), 池田富士雄 (長岡工業高等専門学校),

瀬田広明（鳥羽商船高等専門学校）

442 壁面検査ロボットの動作制御の研究

○新井達也（日本大学），入江寿弘（日本大学），河合清孝（日本大学），宮良 暁（日本大学）

443 パッシブダイナミック制御による空気圧ゴム人工筋の位置制御

○脇光俊介（北九州市立大学），南山靖博（久留米工業高等専門学校），清田高德（北九州市立大学），杉本旭（明治大学）

OS 7. 安全・安心のための運動と振動の制御（2） 13:30－15:30 （座長：田川泰敬（東京農工大学））

444 操舵感と操縦性を考慮した電動パワーステアリングの制御

○山本敬一（慶應義塾大学），西村秀和（慶應義塾大学）

445 自己復元機構を有する倒立振子型移動ロボットの走行制御

○椋木新（岐阜工業高等専門学校），小林義光（岐阜工業高等専門学校），奥川雅之（愛知工業大学），加藤雅大（愛知工業大学）

446 絶対値信号を用いたフィードバック制御に関する基礎検討

○宮田友祐（宇都宮大学），平田光男（宇都宮大学）

447 小型自律飛行体の誘導制御システムの開発

○山田翔大（日本大学），入江 寿弘（日本大学），井口恵雄（日本大学），宮良 暁（日本大学），宇都宮裕太（日本大学），堀江政雄（日本大学）

448 車両前面衝突時の乗員下肢損傷低減のためのセミアクティブニーボルスター制御系設計

○成川輝真（慶應義塾大学），西村秀和（慶應義塾大学），成川理優（慶應義塾大学）

449 パラレルファクタ解析法を用いたファイバブラッググレーティングセンサ計測信号のノイズ除去手法

○大橋星（東京大学），中野公彦（東京大学），中村弘毅（東京大学），岡部洋二（東京大学），嶋崎守（東京大学），渡辺尚子（東京大学）

450 MFC を利用した床構造体の振動制御に関する研究 ―その1 実験概要―

○高橋良典（（株）竹中工務店），松下仁士（（株）竹中工務店），吉岡宏和（（株）竹中工務店）

451 MFC を利用した梁の振動制御に関する研究 ―その2 実験結果―

○松下仁士（（株）竹中工務店），高橋良典（（株）竹中工務店），吉岡宏和（（株）竹中工務店）

11月5日 第5室

OS 14. 航空宇宙の誘導制御（1） 9:15－10:30 （座長：藤森 篤（山梨大学））

532 入力拘束を考慮したモデル予測制御の柔軟衛星への適用

○山下哲生（電気通信大学），濱田吉郎（宇宙技術研究開発機構），山口功（宇宙技術研究開発機構），木田隆（電気通信大学），長塩知之（電気通信大学）

533 プラクティカル安定性に基づく宇宙機の離散トラッキング制御

○西村麻希（電気通信大学），長塩知之（電気通信大学），木田隆（電気通信大学）

534 1入力に制限したフォーメーションフライング

○坂東麻衣（京都大学），市川朗（南山大学）

535 乱気流回避経路生成アルゴリズムの有効性評価

○横山信宏（防衛大学校），井之口浜木（宇宙航空研究開発機構）

536 不確実情報下における衝突回避制御則の実証実験

○國分謙介（横浜国立大学），樋口丈浩（横浜国立大学），上野誠也（横浜国立大学）

OS 14. 航空宇宙の誘導制御（2） 10:45－11:45 （座長：上野誠也（横浜国立大学））

538 繰り返し学習制御を用いた航空機線形モデルにおける安定微係数の同定

○藤森篤（山梨大学），大原伸介（山梨大学）

539 閉ループ平衡化打ち切りを用いる SISO I-PD 飛行制御系の設計

○近藤弘幸（防衛大学校），越智徳昌（防衛大学校）

540 区分線形型ゲインスケジューリング制御則の飛行制御系への適用検討

○濱田吉郎（宇宙航空研究開発機構）

541 積分型最適サーボに基づく多入出力 PID 飛行制御系の設計

○伊藤泰隆（防衛大学校），近藤弘幸（防衛大学校），越智徳昌（防衛大学校）

OS 19. スペースロボティクス 13:30－14:30 （座長：大槻真嗣（宇宙航空研究開発機構））

544 宇宙ロボットによるターゲット捕獲のための制御

○小林拓郎（東海大学），津田 慎一（東海大学）

545 宇宙機の楕円軌道制御におけるコンセンサス制御の特徴付け

○早川朋久（東京工業大学）

546 等方脚配置型ロボットの歩行制御に関する一考察

○肥田知仁（東京大学），久保田孝（宇宙航空研究開発機構，東京大学）

547 惑星探査ローバのスリップ抑制のための加減速方法の提案

○大槻真嗣（宇宙航空研究開発機構），石上玄也（宇宙航空研究開発機構），若林幸子（宇宙航空研究開発機構），成田伸一郎（宇宙航空研究開発機構），西田信一郎（宇宙航空研究開発機構）

11 月 5 日 第 6 室

OS 22. 高知におけるメカトロニクス 9:00－10:45 （座長：毛利謙作（高知県工業技術センター））

631 LED 光の反射を使用したピーマンの果実の識別方法

○大崎貴士（高知工科大学），岡宏一（高知工科大学），北村晋助（高知工科大学），社家佑一朗（高知工科大学），立花邦彦（高知工科大学），Bachche SHIVAJI GUNGA（高知工科大学）

632 ゴルフボール回収ロボットのご紹介

○野村弘（高知工業高等専門学校），前田幸久（エムシートワークス（株））

633 野菜調製機の制御事例

○村山朋宏（（株）太陽），森信二（（株）太陽），別役敦史（（株）太陽），吉本時人（（株）太陽），濱田誠（（株）太陽），高鶴大貴（（株）太陽）

634 USB ホストコントローラをもったモータドライバボード

○溝渕宣誠（（有）恵比寿電機），池龍美（（有）恵比寿電機）

635 全方向移動型歩行訓練機の運動制御 ―非線形時変摩擦力による経路追従誤差の抑制を目的とした制御方法―

○小山祐貴（高知工科大学），王碩玉（高知工科大学），三浦直樹（高知工科大学），姜銀来（高知工科大学），木村彰吾（高知工科大学），石田健司（高知大学）

636 移動支援ロボットの走行制御のための力覚情報による方向意図同定法

○高木紀明（高知工科大学），王碩玉（高知工科大学），三浦直樹（高知工科大学），姜銀来（高知工科大学），石田健司（高知大学），永野敬典（（株）相愛）

637 全方向移動型歩行訓練機の 10 年歩み

○王碩玉（高知工科大学）、河田耕一（高知工科大学）、井上喜雄（高知工科大学）、石田健司（高知大学）、藤江正克（早稲田大学）、毛利謙作（高知県工業技術センター）、永野敬典（（株）相愛）、猪野真吾（（有）サットシステムズ）

OS 21. 草の根 ITS の技術 11:00－12:15 （座長：熊谷靖彦（高知工科大学））

641 草の根 ITS と関連する技術

○熊谷靖彦（高知工科大学）

639 交差点記号化標識の効果計測

○片岡源宗（高知工科大学）、吉井稔雄（愛媛大学）、松平健（PJI design）、大口敬（首都大学東京）、熊谷靖彦（高知工科大学）、中島俊彦（高知県）、小松敏宏（高知県）、松浦由佳（高知県）

640 環境に配慮した中山間道路走行支援システムの開発

○小野直人（高知県）、伊藤栄祐（高知県）、岡崎邦彦（高知県）、中島俊彦（高知県）、片岡源宗（高知工科大学）、重山陽一郎（高知工科大学）、野村弘（高知工業高等専門学校）、熊谷靖彦（高知工科大学）

642 地方部におけるバス案内システム「chi-bus」の提案と実践

○岡村健志（高知工科大学）、永原三博（高知工科大学）、熊谷靖彦（高知工科大学）、菊池豊（高知工科大学）、中川敏正（国土交通省）

643 地域 ITS への無線通信技術の適用

○永原三博（高知工科大学）、筒井啓造（（株）測研社）、岡宏一（高知工科大学）、熊谷靖彦（高知工科大学）

GS 13. 信号処理・パターン認識 13:30－14:45 （座長：正道寺勉（日本工業大学））

644 MAP 推定にもとづく再構成型超解像処理技術における画質改善

○松原史弥（和歌山工業高等専門学校）、雑賀洋平（和歌山工業高等専門学校）

645 コンピュータビジョンを用いた伝統的な遊びのシステム構築

○原田喜貴（甲南大学）、高濱知也（甲南大学）、田中雅博（甲南大学）

646 輝度調整によるデータ埋め込み

○川島一晃（関西大学）、前田裕（関西大学）

647 3次元環境地図生成のための GA を用いたスキャンマッチング

○寺谷剛（鳥取大学）、竹森史暁（鳥取大学）、櫛田大輔（鳥取大学）、北村章（鳥取大学）

648 （講演番号変更）

649 MT システムを応用した麻薬常用患者に適した治療法の判定方法に関する研究

○チャイウットマユリー（日本工業大学）、正道寺勉（日本工業大学）

11 月 6 日 第 1 室

OS 17. MAV・UGV の自律制御 （1） 9:15－10:30 （座長：横山 誠（新潟大学））

161 （講演取り下げ）

162 Formation Flight Control For MAV By Using Fully Embedded Vision Tracking

○Abas Mohammad Fadhil（Chiba University）、Azrad Syaril（Chiba University）、Pebrianti Dwi（Chiba University）、Kenzo Nonami（Chiba University）

163 （講演取り下げ）

- 164 (講演取り下げ)
- 165 ダクトファンを用いた飛行体の制御
○重松佑紀 (徳島大学), 三輪昌史 (徳島大学)
- 166 低精度 GPS と気圧計を用いた小型電動ヘリコプタの 3 次元誘導制御
○鈴木智 (信州大学)
- 167 リモートコントロールサポートシステムによる無人ヘリコプタの操縦支援
○木下健太郎 (徳島大学), 三輪昌史 (徳島大学), 中松将太 (徳島大学), 松島誠 ((株) アーツテックラボ), 南潔 ((株) アーツテックラボ), 松浦良彦 (松浦機械製作所)
- 168 リモートコントロールサポートシステムによる無人ヘリ操縦支援方法の評価
○三輪昌史 (徳島大学), 中松将太 (徳島大学), 木下健太郎 (徳島大学), 南潔 ((株) アーツテックラボ), 松浦良彦 (松浦機械製作所)

OS 17. MAV・UGV の自律制御 (2) 13:00-14:00 (座長: 平田光男 (宇都宮大学))

- 169 自律遠隔システムのコマンド計画実行・状態監視システムについて
○福島洋介 (宇宙航空研究開発機構), 三田信 (宇宙航空研究開発機構), 大槻真嗣 (宇宙航空研究開発機構)
- 170 自律型空中浮遊ロボットの地形トレース誘導航法の地上模擬実験
平社信人 (群馬工業高等専門学校), ○瀬下渉 (群馬工業高等専門学校), 石川龍弥 (群馬工業高等専門学校)
- 171 (講演取り下げ)
- 172 超小型屋内外用シングルロータヘリコプタの自律制御
○佐藤悠介 (千葉大学), 王競偉 (千葉大学), 太田雅人 (千葉大学), 野波健蔵 (千葉大学)
- 173 機体に搭載されたカメラによる小型ラジコンヘリコプタのマーカレス自律飛行制御
○根本崇史 (宇都宮大学), 平田光男 (宇都宮大学)

OS 17. MAV・UGV の自律制御 (3) 14:15-15:30 (座長: 鈴木 智 (信州大学))

- 175 (講演取り下げ)
- 176 スキッドステア車両のトラッキング制御
○戸部拓也 (新潟大学), 横山誠 (新潟大学)
- 177 4 ロータ小型ヘリコプターの慣性モーメントに対する適応制御
○森俊介 (新潟大学), 藤本啓吾 (新潟大学), 横山誠 (新潟大学)
- 178 重心可変車両ロボットのトラクション制御
○斉藤裕馬 (新潟大学), 横山誠 (新潟大学)
- 179 葡萄畑除草ロボットのための軌道生成手法
○石上大祐 (香川大学), 石上陽一 (香川大学), 高橋悟 (香川大学), 高須賀直一 (北海道大学), 田中孝之 (北海道大学)
- 180 自律飛行ヘリコプタの飛行指令の体系化および制御システムの構築
○掛野真弘 (東京理科大学), 石川和也 (東京理科大学), 岡崎真悟 (東京理科大学), 新田益大 (東京理科大学), 加藤清敬 (東京理科大学)

OS 3. 環境・エネルギーのためのシステム制御 9:15-10:45 (座長：滑川 徹 (慶應義塾大学))

262 予測制御を用いた電池を含むパワーネットワークの動的最適潮流計算

○畑中健志 (東京工業大学), 藤田政之 (東京工業大学), 星陽介 (東京工業大学)

263 コイル電流独立制御方式 AC モータ・インバータ・システムの研究

○渡部透 (立命館大学), 藤田行茂 (地球観測 (株)), ジュエンスマディ (インテグラル テクノロジー (株)), 戸谷幹夫 (トタニ技研工業 (株))

264 反復勾配法による分散制御を用いた電力ネットワークの系統周波数制御

○加藤太一郎 (慶應義塾大学), 滑川徹 (慶應義塾大学)

265 アニマルウォッチ無線センサのための小型振動発電器に関する検討

○中村公亮 (東京大学, 太陽誘電 (株)), 増田誉 (東京大学), 須賀唯知 (東京大学), 伊藤寿浩 (産業技術総合研究所)

266 宇宙太陽光発電の送電アレイアンテナ位相最適化による無線伝送電力最大化

田中俊二 (京都大学), 三谷友彦 (京都大学), 〇蛭原義雄 (京都大学)

267 大規模遠隔監視・制御システムを用いた東京ガスの広域都市ガス供給

○悦喜亮二 (東京ガス (株))

GS 33. 計測技術 (1) 13:00-14:15 (座長：伊与田健敏 (創価大学))

269 レーザレンジファインダを用いた移動体の位置推定

○金井隼人 (神奈川大学), 本多晃司 (神奈川大学), 西川昌宏 (神奈川大学), 江上正 (神奈川大学)

270 静電誘導電流検出技術の人感センサーへの応用

○秋月大弥 (高知工業高等専門学校), 栗田耕一 (高知工業高等専門学校)

271 静電誘導を利用した接触摩擦現象の非接触計測技術

○栗田耕一 (高知工業高等専門学校)

272 回折モアレ光を用いた XY 軸自動位置決め装置の開発

○樋口智哉 (愛知工業大学), 内田敬久 (愛知工業大学)

273 屋内測位技術と属性認識手法の統合による転倒検知

○布川英之 (創価大学), 近哲也 (創価大学), 滝口敏彦 (創価大学), 伊与田健敏 (創価大学)

GS 33. 計測技術 (2) 14:30-15:45 (座長：栗田耕一 (高知工業高等専門学校))

275 屋内測位におけるスペクトル拡散超音波の伝播時間計測

○加部秀幸 (創価大学), 鈴木彰真 (創価大学), 伊与田健敏 (創価大学), 渡辺一弘 (創価大学)

276 スペクトル拡散超音波を用いた屋内測位システムにおける超音波送受信機間のタイミング同期

○吉村伸彦 (創価大学), 鈴木彰真 (創価大学), 伊与田健敏 (創価大学), 渡辺一弘 (創価大学)

277 自然特徴を用いた自律飛行ヘリコプタのための自己位置推定

○工藤壮 (東京理科大学), 田口靖哲 (東京理科大学), 新田益大 (東京理科大学), 加藤清敬 (東京理科大学)

278 FPGA への暗号回路実装方法の検討と電力差分解析に対する耐性評価

○浅井稔也 (名城大学), 吉川雅弥 (名城大学)

279 Implementation of Web Service to Instruments and Electronic Track Flatcar

○Ken ISHII (National Research Institute of Fisheries Engineering, FRA), Yoshimi Takao (National Research Institute of Fisheries Engineering, FRA), Kouichi Sawada (National Research Institute of Fisheries Engineering, FRA), Kouki Abe (National Research Institute of Fisheries Engineering, FRA), Go Takayama (National Research Institute of Fisheries Engineering, FRA), Tomohito Imaizumi (National Research Institute of Fisheries Engineering, FRA)

11月6日 第3室

OS 8. 福祉・介護・医療システム (1) 9:00-10:45 (座長：増澤 徹 (茨城大学))

361 重心のずれを考慮した座位歩行訓練機の走行制御

○渡辺悠人 (高知工科大学), 王碩玉 (高知工科大学), 三浦直樹 (高知工科大学), 姜銀来 (高知工科大学), 石田健司 (高知大学), 藤江正克 (早稲田大学)

362 座位歩行訓練機による訓練時の動作解析

○吉田宗基 (高知工科大学), 王碩玉 (高知工科大学), 三浦直樹 (高知工科大学), 姜銀来 (高知工科大学), 石田健司 (高知大学), 藤江正克 (早稲田大学)

363 転倒防止を目的とする転倒動作の解析

○真辺良祐 (高知工科大学), 王碩玉 (高知工科大学), 三浦直樹 (高知工科大学), 姜銀来 (高知工科大学)

364 歩行運動時と歩行運動想起時の脳活動計測

○河内潤一郎 (高知工科大学), 王碩玉 (高知工科大学), 三浦直樹 (高知工科大学), 姜銀来 (高知工科大学)

365 健康寿命延伸のための「健寿の駅」構想について

○岡村宏 (芝浦工業大学), 米田隆志 (芝浦工業大学), 久武経夫 ((株) インロッド・ネット)

366 磁気浮上人工心臓における浮上インペラの変動要因の検討

○小沼弘幸 (茨城工業高等専門学校), 浮田啓悟 (茨城大学), 増澤徹 (茨城大学)

367 オンチップ細胞機能制御のための圧電駆動型マイクロ細胞培養デバイスの開発ー細胞導入の効率化と細胞実験の基礎的検討ー

○山田侑平 (豊橋技術科学大学), 大竹英明 (豊橋技術科学大学), 柴田隆行 (豊橋技術科学大学), 川島貴弘 (豊橋技術科学大学), 永井萌土 (豊橋技術科学大学), 増澤徹 (茨城大学), 木村剛 (東京医科歯科大学), 岸田昌夫 (東京医科歯科大学)

OS 8. 福祉・介護・医療システム (2) 13:00-14:45 (座長：三浦直樹 (高知工科大学))

369 片手漕ぎパワーアシス車椅子の走行制御

○和多田雅哉 (東京都市大学), 矢島裕介 (東京都市大学), 山田睦雄 (流通経済大学), 斉藤克子 (霞ヶ関南病院)

370 エネルギー回生を用いたウェアラブルな短下肢装具の研究

○金澤一成 (高知工科大学), 井上喜雄 (高知工科大学), 芝田京子 (高知工科大学), 亀山裕生 (高知工科大学), 河辺裕隆 (高知工科大学)

371 モータによるエネルギー回生を用いたマスタースレーブシステムの提案

○東佑樹 (高知工科大学), 井上喜雄 (高知工科大学), 芝田京子 (高知工科大学), 伊賀上貴幸 (高

知工科大学), 市原哲也 (高知工科大学), 李春光 (高知工科大学)

372 全方向移動型歩行訓練機の知能化 - 予防型安全装置の開発 -

○松原有志 (高知工科大学), 王碩玉 (高知工科大学), 三浦直樹 (高知工科大学), 姜銀来 (高知工科大学)

373 3対6筋で駆動されるロボットアームの運動制御における可操作性を最大化する筋入力決定問題

○清水年美 (茨城大学), 井口陽 (テルモ), 岡田徳次 (新潟大学)

374 バランス型作業支援ロボットの基礎研究

○杉山崇司 (日本大学), 入江寿弘 (日本大学), 谷本英之 (日本大学), 新井嘉則 (日本大学), 廣瀬武志 (日本大学)

375 モーションキャプチャと慣性センサを用いた動作解析システムの開発

○中島洋人 (日本大学), 入江寿弘 (日本大学), 田中拓也 (日本大学)

11月6日 第4室

OS 20. アドバンスド ロボティクス (1) 9:00-11:00 (座長: 則次俊郎 (岡山大学), 高岩昌弘 (岡山大学))

461 柔軟ポテンショメータを用いた柔軟全周囲クローラの姿勢計測

○衣笠哲也 (岡山理科大学), 赤木徹也 (岡山理科大学), 石井邦明 (岡山理科大学), 土師貴史 (岡山理科大学), 吉田浩治 (岡山理科大学), 大谷勇太 (パシフィックソフトウェア開発), 天野久徳 (消防研究センター), 林良太 (鹿児島大学), 徳田献一 (和歌山大学), 大須賀公一 (大阪大学)

462 小型全方向移動機能を持つ案内ロボット

○山中健史 (高知工科大学), 王碩玉 (高知工科大学), 三浦直樹 (高知工科大学), 姜銀来 (高知工科大学)

463 電動車いすのオンライン学習による障害物回避支援システムの研究

○藤澤正一郎 (徳島大学), 辻洸介 (徳島大学), 黒住亮太 (神戸市立工業高等専門学校), 伊藤伸一 (徳島大学), 佐藤克也 (徳島大学), 山本透 (広島大学)

464 路面状況を考慮したパワーアシスト車いすの開発 - 加速度補償による路面状況の動的推定 -

○今瀧賢 (岡山理科大学), 藤本真作 (岡山理科大学)

465 アクティブ補装具の開発 - 補装具制御弁(On/Off 弁)の制御系設計法について -

○秋吉紀昌 (岡山理科大学), 藤本真作 (岡山理科大学)

466 無線 LAN デバイスを用いた情報共有のためのマルチキャスト通信の一手法

○大木雅昭 (創価大学), 近哲也 (創価大学), 伊与田健敏 (創価大学)

467 管径適応型管内移動ロボットの研究 - 第 12 報: グリップパッドの開発による推進力の増大 -

○中井央 (岡山大学), 脇元修一 (岡山大学), 鈴森康一 (岡山大学), 松岡大樹 (岡山大学)

468 動力学の押し操作解析に基づく準静的把持動作解析の妥当性の検証

○土橋宏規 (京都大学), 横小路泰義 (神戸大学), 野田哲男 (三菱電機), 長野陽 (三菱電機), 永谷達也 (三菱電機), 奥田晴久 (三菱電機), 田中健一 (三菱電機)

OS 20. アドバンスド ロボティクス (2) 13:00-14:15 (座長: 横小路泰義 (神戸大学))

469 フィードバック/フィードフォワード制御器の実時間最適調整に基づく高性能制御系の構成

○和田信敬 (鳥取大学), 南昌行 (広島大学), 佐伯正美 (広島大学), 西村正治 (鳥取大学)

470 振動ベースド画像特徴量を用いた高速ターゲットトラッキング

○小原生也 (広島大学), 建部哲郎 (広島大学), 高木健 (広島大学), 石井抱 (広島大学)

471 機能異方性形状記憶合金の特性を利用したマイクロシリンダの開発

○竹原裕也（津山工業高等専門学校）、谷口浩成（津山工業高等専門学校）

472 アーム型ロボットによるヨーヨー動作の実現

○根本琢磨（東京電機大学）、佐久間智之（東京電機大学）、岩瀬将美（東京電機大学）、貞弘晃宜（東京電機大学）、畠山省四朗（東京電機大学）

473 同時摂動最適化法による2リンクフレキシブルアームの適応制御

○鈴木徹（関西大学）、前田裕（関西大学）

OS 4. スマート構造システム 14:30-16:00（座長：奥川雅之（愛知工業大学）、西垣 勉（近畿大学））

475 スーパーバイザによるボルト緩み評価診断システムの構築

○高田祐治（愛知工業大学）、奥川雅之（愛知工業大学）

476 レーザ加振実験およびFEMによる膜構造の振動特性評価

○西埜亮太（北海道大学）、小原賢也（北海道大学）、梶原逸朗（北海道大学）

477 エネルギーハーベスティングの高効率化を目指したスマート構造の最適化

○櫻井努（北海道大学）、梶原逸朗（北海道大学）、原田宏幸（北海道大学）、新井浩成（北海道工業試験場）

478 スマート構造ひれを持つ水中推進ロボット

○田島悠介（北海道大学）、原田宏幸（北海道大学）、梶原逸朗（北海道大学）

479 積層複合材のスマート化による振動制御を目的とした統合最適設計

○本田真也（北海道大学）、成田吉弘（北海道大学）、梶原逸朗（北海道大学）

480 シェーピングされた圧電フィルムによるはりの振動応答と制御

○西垣勉（近畿大学）

11月6日 第5室

GS 4. 非線形制御 9:00-10:45（座長：松尾孝美（大分大学））

561 n 自由度 $n-2$ 入力 of 制御ラグランジュ系の配位フラットネス

○佐藤一宏（京都大学）

562 障害物を回避する非ホロノミック車両システムの適応制御

○塚原正人（名古屋工業大学）、山田学（名古屋工業大学）、舟橋康行（中京大学）

563 エネルギー関数を用いた振子のスウィング制御

○横山淳一（大分大学）、末光治雄（大分大学）、松尾孝美（大分大学）

564 SDRE・SDRI 手法を用いた熱交換器に対する双線形 Y-K オブザーバ H_∞ 制御器

○中山信（明治大学）、小林博明（明治大学）

565 全方向移動型歩行訓練機の適応制御パラメータの自動調整

○譚仁鵬（高知工科大学）、王碩玉（高知工科大学）、姜銀来（高知工科大学）、石田健司（高知大学）、藤江正克（早稲田大学）

566 Gudermann 関数を用いた倒立振子の安定化制御

○星野祐（諏訪東京理科大学）、樋口睦（（株）ミスズ工業）

567 伝送遅れのある離散値化 PID 制御とロバスト安定化

○奥山佳史（（株）ユマニテラボ）

OS 6. システム制御のための画像応用（1） 13:00－14:00 （座長：寺田賢治（徳島大学））

569 （講演取り下げ）

570 ビジュアルサーボ顕微鏡の開発と応用

○橋本浩一（東北大学）、丸三徳（東北大学）、小原健（東北大学）

571 移動ロボットにおけるカメラ画像による道路領域検知

田中雅博（甲南大学）、○大西進太郎（甲南大学）

572 複合的ランドマーク検出方法を用いた要所画像による移動ロボットの自律走行に関する基礎的検討

○野村康紘（神戸大学）、中村浩唯（神戸大学）、山本茂広（神戸大学）

573 要所画像による移動ロボットの自律走行 ー道路認識による走行ー

○中村浩唯（神戸大学）、野村康紘（神戸大学）、山本茂広（神戸大学）

OS 6. システム制御のための画像応用（2） 14:30－15:30 （座長：山口順一（香川大学））

575 フレーム間差分における停止者追跡と MRF を用いた移動体認識

○浦尾隆寛（香川大学）、山口順一（香川大学）

576 鼻特徴の変化に基づく年代推定

○福永貴志（香川大学）、林純一郎（香川大学）、秦清治（香川大学）

577 FG 視覚センサを用いた人物の3次元モデリング

○山下聡（徳島大学）、カルンガルステファン（徳島大学）、寺田賢治（徳島大学）

578 複数の表色系と領域分割を用いた人数計測

○福元裕一郎（徳島大学）、カルンガルステファン（徳島大学）、寺田賢治（徳島大学）

11月6日 第6室

GS 9. 制御基礎 9:15－10:45 （座長：濱根洋人（工学院大学））

662 線形時変離散時間系に対する極配置とオブザーバに対する一考察

武藤康彦（上智大学）、○原智啓（上智大学）

663 重心のずれを考慮した四輪駆動型全方位移動ロボットの経路追従制御

○北山泰広（北海道大学）、江丸貴紀（北海道大学）、星野洋平（北海道大学）、小林幸徳（北海道大学）

664 Excel VBA による制御系設計ソフトウェアの開発

○江口弘文（九州共立大学）、佐藤隆久（九州共立大学）

665 最大感度によるPIDパラメータの調整法

○張田雅健（工学院大学）、濱根洋人（工学院大学）、宮崎一善（東邦電子）

666 1次の線形モデル誤差を有する非線形低次系に対する簡易ロバスト正規化IP制御とリスク・利害同定

加藤誠（大阪工業大学）、○井村菜月（大阪工業大学）

667 時変通信遅れを考慮した連続時間マルチエージェントシステムの合意形成についての研究

○志田宇信（慶應義塾大学）、大森浩充（慶應義塾大学）

以上