

A室(A109)	
セッション1-1	
9:10~10:10	
座長: 井上 喜雄(高知工科大学)	
講演番号	論文名/著者名
111	程度副詞を用いた速度調整に関する研究/○高野 登(愛媛大学) 柴田 論(愛媛大学大学院), 山本 智規(愛媛大学大学院), 大久保 潤一(愛媛大学大学院)
112	目標経路の未来情報を用いた自律型UGVの自己調整ファジィ経路追従制御/○尾崎 史郎, 安野 卓, 桑原 明伸, 田中大樹(徳島大学)
113	ファジィ制御による移動ロボットの軌道追従特性の改善/○佐藤志保理(阿南高専), 福見淳二(阿南高専)
114	Brain-Computer Interfaceのためのファジィ推論による信号認識手法の開発/○島本 博史(高知工科大学), 雑賀 広記(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)
セッション1-2	
10:20~11:20	
座長: 岡本 伸吾(愛媛大学)	
121	電力システムの過渡安定度に及ぼす発電機電圧制御系の影響評価/○三木 哲志(阿南高専), 本田 雅也(長岡技科大学), 篠塚隆裕(中部電力)
122	携帯情報端末の加速度センサーを用いた遠隔制御ソフトの開発/○笹岡 勇佑(高知高専), 今井 一雅(高知高専)
123	円板磁石の回転を用いた磁路制御形非接触浮上機構の吸引特性/○武智 徹(高知工科大学), 孫 鳳(高知工科大学), 岡宏一(高知工科大学)
124	永久磁石の吸引力を利用した振動抑制-ボイスコイルモータを2つ用いた場合の検討-/○佐野 明幸(高知工科大学), 岡宏一(高知工科大学)
11:40~13:00 若手の会	
13:10~14:40 招待講演	
セッション1-3	
14:50~15:50	
座長: 三木 哲志(阿南工業高等専門学校)	
131	レーザーポインタを用いた首振り指示に協調するロボットシステムに関する基礎的研究/○前田 一樹(愛媛大学), 大谷 晃大(愛媛大学大学院)
132	拡張カルマンフィルタにおける設計変数の適応的設定手法/○森本 滋郎(徳島文理大学), 堀尾 誠(徳島文理大学), 平野剛(徳島文理大学), 横山 喬(徳島文理大学), 田淵 敏明(徳島文理大学)
133	高温超電導体と電磁石による磁気浮上移動機構/○中村 将吾(高知工科大学), 岡 宏一(高知工科大学)
134	人間型ロボットによるブランコの立ち漕ぎ運動/○河邊悟(愛媛大学大学院), 岡本伸吾(愛媛大学大学院), 李在勲(愛媛大学大学院)
セッション1-4	
16:00~17:00	
座長: 福見 淳二(阿南工業高等専門学校)	
141	協調と位置決め支援を有するロボットと人間の手渡し運動/柴田論(愛媛大学), 山本智規(愛媛大学大学院), 向井郁弥(愛媛大学大学院), 小壁正義(愛媛大学大学院), 井上竜則(愛媛大学), ○兼田多希児(愛媛大学)
142	装着型姿勢センサによるロボットの追従制御/○久保 光太郎(高知工科大学大学院), 井上 喜雄(高知工科大学), 芝田 京子(高知工科大学), 永井 大地(高知工科大学)
143	人間型ロボットによる自律鉄棒運動/○吉田 直哉(愛媛大学大学院), 岡本 伸吾(愛媛大学大学院), 李在 勲(愛媛大学大学院), 竹本 圭一(川崎重工株式会社)
144	円板磁石の回転による非接触回転駆動機構/○孫 鳳(高知工科大学), 岡 宏一(高知工科大学)
17:40(予定)~ 懇親会	

B室(A107)	
セッション2-1	
9:10~10:10	
座長: 福田 耕治(阿南工業高等専門学校)	
講演番号	論文名/著者名
211	姿勢センサシステムを用いた立ち上がり訓練機の開発/○今泉 誠一(高知工科大学大学院), 井上 喜雄(高知工科大学), 芝田 京子(高知工科大学)
212	電動カートの運転支援に関する基礎的研究/○大久保 拓幸(愛媛大学), 山内 純也(愛媛大学大学院)
213	筋電義手の開発研究/○高須賀 太哉(高知工科大学), 鳴滝康真(高知工科大学大学院), 井上 喜雄(高知工科大学), 芝田 京子(高知工科大学)
214	力覚情報による方向意図同定法とその室内移動支援ロボットへの応用/○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(高知工科大学)
セッション2-2	
10:20~11:20	
座長: 王 碩玉(高知工科大学)	
221	大腿義足歩行における慣性誘発度の評価/○芝 裕貴(香川大学), 和田隆広(香川大学), 竹内豊計(香川大学), 関本昌紘(立命館大学)
222	介護予防を目的とした膝関節用パワーアシスト装具の実環境における運動制御/○山根 達也(徳島大学), 安野 卓(徳島大学), 鈴木 浩司(徳島大学), 米多 恵梨(徳島大学), 桑原 明伸(徳島大学), 小谷 和男(小谷義肢)
223	エネルギー回生を用いたウェアラブルな生活支援機器の開発/○下 正治(高知工科大学大学院), 井上 喜雄(高知工科大学), 芝田 京子(高知工科大学)
224	下腿義足制御のための歩行挙動推定法の一提案/○江崎恭平(阿南高専), 福田耕治(阿南高専)
11:40~13:00 若手の会	
13:10~14:40 招待講演	
セッション2-3	
14:50~15:50	
座長: 柴田 諭(愛媛大学)	
231	非接触動作検出技術のスポーツ支援システムへの応用/○小松 誉宇(高知高専), 安岡 真(高知高専), 大石 晃平(高知高専), 原田 拓斗(高知高専), 栗田 耕一(高知高専)
232	木星電波VLBI観測システムにおける周波数標準のローコスト化への検討/○葛岡 秀徳(高知高専), 今井 一雅(高知高専)
233	フェロモン・コミュニケーションに基づいたデスクトップ型群ロボットシステムの開発/○北村尚之(阿南高専), 福田耕治(阿南高専), 中道義之(沼津高専)
234	案内ロボット用のリード開発と安心・安全性の検証/○津田大作(高知工科大学大学院), 王 碩玉(高知工科大学), 三浦直樹(高知工科大学)
セッション2-4	
16:00~17:00	
座長: 羽藤 堅治(愛媛大学)	
241	非接触心電計測技術の開発/○野中 大旗(高知高専), 栗田 耕一(高知高専)
242	計測工学実験を支援するための携帯情報端末アプリケーションソフト開発/○片山 淳貴(高知高専), 今井 一雅(高知高専)
243	複素ニューラルネットワークを用いた群移動ロボットの間接協調搬送制御/○鈴木 浩司(徳島大学), 安野 卓(徳島大学), 漆原 史朗(長岡技術科学大学), 安野 恵実子(阿南高専), 桑原 明伸(徳島大学)
244	CCTVを用いた旅行時間計測のための車両の色情報の取得/○宮崎 健太(高知工科大学), 岡 宏一(高知工科大学)
17:40(予定)~ 懇親会	

C室(A106)	
セッション3-1	
9:10~10:10	
座長: 安野 卓(徳島大学)	
講演番号	論文名/著者名
311	整流コイルベアリングレスモータのロータの歯幅の違いによる特性検討/○佐伯 真司 (高知工科大学), 岡 宏一 (高知工科大学)
312	横型空気圧サーボ系の内部モデル制御に関する一考察/○武鍬 裕司 (愛媛大学大学院), 柴田 諭 (愛媛大学大学院)
313	2次の項を考慮した数値積分型カルマンフィルタリング/○堀尾 誠 (徳島文理大学), 森本 滋郎 (徳島文理大学), 平野 剛 (徳島文理大学), 横山 喬 (徳島文理大学), 田淵 敏明 (徳島文理大学)
314	電気活性高分子 (EAP)型人工筋肉の製作と動力学シミュレーション/○川上 耕平 (愛媛大学大学院), 岡本 伸吾 (愛媛大学大学院), 李 在勲 (愛媛大学大学院)
セッション3-2	
10:20~11:20	
座長: 栗田 耕一(高知工業高等専門学校)	
321	日射量予測型自動灌水制御によるトマトの生育と品質評価/○戸張 正崇 (徳島大学大学院), 安野 卓 (徳島大学大学院), 桑原 明伸 (徳島大学), 林 博昭, 佐藤 章裕 (徳島県農業研究所)
322	ピーマン収穫ロボットの収穫率向上/○大崎 貴士 (高知工科大学), 岡 宏一 (高知工科大学)
323	講演中止
324	太陽光利用型知的植物工場における環境制御の為にトマトの生長シミュレーションモデル/○宮田 悠介 (愛媛大学), 羽藤 堅治 (愛媛大学), 山下 泰史 (愛媛大学), 仁科 弘重 (愛媛大学)
11:40~13:00 若手の会	
13:10~14:40 招待講演	
セッション3-3	
14:50~15:50	
座長: 和田 隆広(香川大学)	
331	Moving and Breaking Motion Control of Quadruped Hopping Robot Using Adaptive CPG Networks/○Anuar Bin Mohamed Kassim (The University of Tokushima), Takashi Yasuno(The University of Tokushima), Akinobu Kuwahara (The University of Tokushima)
332	全方向移動ロボットの制御と衝突回避/○岡本 伸吾 (愛媛大学大学院), 李 在勲 (愛媛大学大学院), ○垣井 雄史 (愛媛大学大学院)
333	人間追跡機能を用いた移動ロボットに関する研究/○奥田 耕三 (愛媛大学大学院), 李 在勲 (愛媛大学大学院), 岡本 伸吾 (愛媛大学大学院)
334	非線形時変摩擦を考慮した全方向移動型歩行訓練機の運動制御/○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), 藤江正克 (早稲田大学)
セッション3-4	
16:00~17:00	
座長: 岡 宏一(高知工科大学)	
341	接近リスク指標に基づく追突防止減速制御手法/○平岡 祥史 (香川大学), 和田 隆広 (香川大学), 土居 俊一 (香川大学)
342	交差軌道上におけるロボットの人間衝突回避運動に関する研究/○長谷知幸 (愛媛大学大学院), 白石 将悟 (愛媛大学), 山本 智規 (愛媛大学大学院), 柴田 諭 (愛媛大学大学院)
343	適応型2自由度制御を用いた3連パラレルクローラ型移動ロボットのモーションコントロール/○田中 佑治 (徳島大学), 安野 卓 (徳島大学), 鈴木 浩司 (徳島大学), 桑原 明伸 (徳島大学), 山田 隆治 (大隆精機株式会社)
344	大型液晶ディスプレイ用ガラス基板搬送ロボットの最適制御/○丹下 真吾 (愛媛大学), 岡本 伸吾 (愛媛大学), 李在 勲 (愛媛大学大学院)
17:40(予定)~ 懇親会	