

産業計測制御研究会

〔委員長〕 大森浩充(慶應義塾大学)
〔副委員長〕 中野和司(電気通信大学)
〔幹事〕 藤本康孝(横浜国立大学), 辻 俊明(埼玉大学)
〔幹事補佐〕 金子貴之(富士電機アドバンステクノロジー)

日時 2009年3月9日(月) 9:10~18:50
2009年3月10日(火) 9:10~18:30

場所 成蹊大学(成蹊大学(東京都武蔵野市吉祥寺北町3-3-1), 交通:JR中央線・総武線(東京メトロ東西線)・京王井の頭線 吉祥寺駅下車. 吉祥寺駅北口バスのりば1・2番より関東バスで約5分(成蹊学園前下車) / 吉祥寺駅より徒歩約15分. 詳細は次のURLをご参照ください.
<http://www.seikei.ac.jp/gakuen/access.html>)

協賛 高度センサ応用による人間中心システムの協同研究委員会(委員長 満倉靖恵, 幹事 小田尚樹, 関弘和, 幹事補佐 五十嵐洋) モーションコントロールの先進応用に関する協同研究委員会(委員長 柴田昌明, 幹事 弓場井一裕, 桂誠一郎, 幹事補佐 伊藤正英)

議題 テーマ「計測・センサ応用, モーションコントロール全般」

(大学9号館401室) 3月9日(月) 9:10~12:00 テーマ「電気自動車」

座長 島田 明(職業能力開発総合大学校)

- IIC-09-021 路面反力推定に基づいたステアバイワイヤシステムとハプティックペダルの制御
◎小倉 啓, 村上俊之(慶應義塾大学)
- IIC-09-022 アクティブステアリング機構とインホイールモータを搭載した電気自動車におけるローリング制御法
◎伊能教宏, 藤本博志(横浜国立大学)
- IIC-09-023 インホイールモータの制駆動力配分を用いた四輪独立駆動電気自動車のヨーレート制御の基礎検討
◎安藤直樹, 藤本博志(横浜国立大学)
- IIC-09-024 タイヤ横力センサを用いた電気自動車のヨーレート制御法
◎山内雄哉(横浜国立大学大学院), 藤本博志(横浜国立大学)
- IIC-09-025 モータの制駆動力を用いた電気自動車のピッチとヨーの協調制御
◎佐藤慎介, 藤本博志(横浜国立大学)
- IIC-09-026 アクティブ前輪操舵における操舵干渉低減化手法の実験的検証
◎皆木 亮, 星野 洋(東京電機大学), 堀 洋一(東京大学)
- IIC-09-027 Robustness Analysis of Traction Control Based on Maximum Transmission Torque Estimation in Electric Vehicles
◎殷 徳軍, 胡 家勝, 堀 洋一(東京大学)
- IIC-09-028 瞬時速度オブザーバとマルチレートPWMによる電気自動車のスリップ率制御法の提案
◎吉村雅貴, 藤本博志(横浜国立大学)

(大学9号館401室) 3月9日(月) 13:00~15:30 テーマ「回転機制御, 制御器設計法」

座長 岩崎 誠(名古屋工業大学)

- IIC-09-029 PMモータのセンサレスにおける初期位置推定誤差に関する一考察
◎五十嵐亮,河村篤男(横浜国立大学),赤津 観(東京農工大学)
- IIC-09-030 スパイラルモータの駆動実験と拡張誘起電圧法による可動子位置推定
◎浜田 浩,藤本康孝(横浜国立大学)
- IIC-09-031 [欠番]
- IIC-09-032 開ループゲイン制約を満たすゲインスケジューリング制御器の設計と設計点の決定法
◎片山 周,弓場井一裕,平井淳之(三重大学大学院)
- IIC-09-033 制御対象の入出力データを用いた相関法に基づくフィードバック制御器と前置補償器の直接設計
◎宇佐見秀徳,弓場井一裕,平井淳之(三重大学)
- IIC-09-034 Design and Analysis of a PI Observer System Using Partial Pole Placement Approach
◎胡 家勝(国立成功大学),殷 徳軍,堀 洋一(東京大学)
- IIC-09-035 産業用ロボットのモーション制御における零位相差ノッチフィルタの解析
◎熊谷 聡(長岡技術科学大学),宮崎敏昌(長岡工業高等専門学校),大石 潔,詫間 永(長岡技術科学大学)

(大学9号館401室) 3月9日(月) 15:40~18:10 テーマ「高精度制御I」

座長 呉 世訓(東京大学)

- IIC-09-036 高次振動モードに対するロバスト安定性を考慮した時変制御系設計
◎小野雄平,山元純文(名古屋工業大学),伊藤和晃(豊田工業高等専門学校),岩崎 誠,松井信行(名古屋工業大学)
- IIC-09-037 全域通過フィルタによる共振モードの低感度化
◎廣瀬徳晃,川福基裕,岩崎 誠,平井洋武(名古屋工業大学)
- IIC-09-038 HDDのヘッド位置決め制御におけるモデルフリー制御器設計法によるスイッチング制御器の直接設計
◎藪井将太(三重大学大学院),弓場井一裕,平井淳之(三重大学)
- IIC-09-039 光ディスク記録装置の高速トラッキング制御系の比較・検討
◎吉田廉春,神垣佳哉,大石 潔(長岡技術科学大学),宮崎敏昌(長岡工業高等専門学校),小出大一,徳丸春樹(日本放送協会放送技術研究所)
- IIC-09-040 非線形摩擦補償と制振PTCに基づくボールねじ駆動ステージの位置決め制御
◎浅海博圭,藤本博志(横浜国立大学)
- IIC-09-041 制御入力飽和と周波数整形を考慮した有限ステップ整定フィードフォワード補償
◎佐藤秀紀,廣瀬徳晃,川福基裕,岩崎 誠,平井洋武(名古屋工業大学)
- IIC-09-042 波動歯車装置における角度伝達誤差相対回転同期成分補償
◎飼沼 諒,山元純文,岩崎 誠,川福基裕,平井洋武(名古屋工業大学),沖津良史,加藤雄貴,佐々木浩三,矢島敏男(ハーモニック・ドライブ・システムズ)

(大学9号館402室) 3月9日(月) 9:10~12:00 テーマ「ネットワークベース制御」

座長 辻 俊明(埼玉大学)

- IIC-09-043 AIBOにおける無線LANを利用した処理システムの構築
◎安孫子恒樹,深井寛修,満倉靖恵(東京農工大学),福見 稔(徳島大学),田中雅博(甲南大学)
- IIC-09-044 Robust Time Delayed Control System without Time Delay Model Based on Communication Disturbance Observer
◎らーまんありゃびま あうりあ,名取賢二,大西公平(慶應義塾大学)
- IIC-09-045 制御システムにおける時変むだ時間の影響に関する一考察
◎名取賢二,久保亮吾(慶應義塾大学),内村 裕(芝浦工業大学),大西公平(慶應義塾大学)
- IIC-09-046 ネットワークベースの制御系における変動通信遅延とモデル化誤差の補償
◎島野浩樹,内村 裕(芝浦工業大学)
- IIC-09-047 $\Sigma\Delta$ 変調を用いた高速制御用通信システムの研究
◎李天健康,藤本康孝(横浜国立大学)
- IIC-09-048 ネットワークを介した力制御のためのPI制御器を用いた端末間フロー制御
◎矢代大祐,大西公平(慶應義塾大学)
- IIC-09-049 Transparency Analysis of Acceleration Waves
◎ヤルチュンバルシュ,大西公平(Keio University)
- IIC-09-050 短距離無線制御システムのむだ時間測定と制御システムの構築
◎岡田和晃,浅野洋介(木更津工業高等専門学校)

(大学9号館402室) 3月9日(月) 13:00~15:50 テーマ「バイラテラル, 力覚制御」

座長 内村 裕(芝浦工業大学)

- IIC-09-051 マスタ/スレーブシミュレータを用いた触覚・力覚通信のためのバイラテラル制御
◎横倉勇希(長岡技術科学大学),桂誠一郎(慶應義塾大学),大石 潔(長岡技術科学大学)
- IIC-09-052 異動作範囲システムのための次元スケーリングバイラテラル制御
◎山之内亘,横倉勇希(長岡技術科学大学),桂誠一郎(慶應義塾大学),大石 潔(長岡技術科学大学)
- IIC-09-053 斜交座標制御を用いた高度なハイブリッド制御の実現
◎境野 翔,佐藤智矢,大西公平(慶應義塾大学)
- IIC-09-054 [欠番]
- IIC-09-055 ロボットの全身触覚化センサを利用した命令認識
◎伊藤達也,辻 俊明,金子裕良,阿部 茂(埼玉大学)
- IIC-09-056 モード空間抽出に基づく複数エンドエフェクタの一制御手法
◎元井直樹,久保亮吾,大西公平(慶應義塾大学)
- IIC-09-057 Network-Centric Bilateral Control Architecture for Ubiquitous Haptic Communications
◎久保亮吾,名取賢二,大西公平(慶應義塾大学)

IIC-09-058 通信遅延を考慮したモード空間の安定解析に基づいた4チャンネルバイラテラル制御の一設計法
◎鈴木 敦,北村和也,矢代大祐,山口 朗,名取賢二,大西公平(慶應義塾大学)

(大学9号館402室) 3月9日(月) 16:00~18:50 テーマ「二足歩行ロボットI」

座長 駒田 諭(三重大学)

IIC-09-059 モード変換に基づいた二足歩行ロボットの未知段差における歩行制御
◎新明脩平,仲里三希,見上 慧,佐藤智矢,境野 翔,大西公平(慶應義塾大学)

IIC-09-060 線形振子モードを用いた二足歩行ロボットのfrontal平面における軌道生成法
◎仲里三希,大西公平(慶應義塾大学)

IIC-09-061 柔軟な足首関節を有する二足歩行ロボットの歩行制御
◎伊藤正紀,小田尚樹(千歳科学技術大学)

IIC-09-062 上体への外力を考慮した人型ロボットの実時間制御
◎猪又健太郎,重盛 洋,内村 裕(芝浦工業大学)

IIC-09-063 二足歩行ロボットの重心運動量と踏み出し動作の実験的考察
◎光 義彦(成蹊大学),伊藤正英,柴田昌明(成蹊大学)

IIC-09-064 高速回転円盤によるジャイロ効果の測定
◎鎌田領平,伊藤正英,柴田昌明(成蹊大学)

IIC-09-065 2足ロボットの省エネルギー軌道生成法に関する研究
◎今井太一(横浜国立大学大学院),藤本康孝(横浜国立大学)

IIC-09-066 [欠番]

(大学9号館403室) 3月9日(月) 9:10~12:00 テーマ「人間支援」

座長 関 弘和(千葉工業大学)

IIC-09-067 双方向運動制御のリハビリテーション支援システムへの応用
◎下野誠通,桂誠一郎,大西公平(慶應義塾大学)

IIC-09-068 力覚フィードバック機能を有する二自由度鉗子ロボットの開発
◎佐藤正堯,見上 慧,山口 朗,須佐 繁,田中裕之,下野誠通,大西公平(慶應義塾大学)

IIC-09-069 離散コサイン変換を用いたハプティックデータの非可逆圧縮とモーションコピーシステムへの応用
◎田中裕之,大西公平(慶應義塾大学)

IIC-09-070 発電アシストシューズの開発
◎嶋原広幸,南方英明(千葉工業大学)

IIC-09-071 歩容観測と床面硬さの判別をおこなう衝撃吸収シューズの開発
◎清家洋平,南方英明(千葉工業大学)

IIC-09-072 ハプティックシューズのための力覚フィードバック制御
◎大倉 武,桂誠一郎(慶應義塾大学)

IIC-09-073 筆圧情報を用いた時間一周波数解析による文字認識法

◎渡部達人,桂誠一郎(慶應義塾大学)

IIC-09-074 ハプティックプロセッサによる実世界触覚加工法

◎小林幸文,桂誠一郎(慶應義塾大学)

(大学9号館403室) 3月9日(月) 13:00~15:30 テーマ「ビジュアルフィードバック制御」

座長 五十嵐洋(東京電機大学)

IIC-09-075 特徴量振幅制御による回転対象物追従ビジュアル歩行の安定性の検証

◎浅野洋介(木更津工業高等専門学校),河村篤男(横浜国立大学)

IIC-09-076 小型電動ヘリコプタの飛行制御に関する一考察

◎園田健一,島田 明,竹田 剛(職業能力開発総合大学校)

IIC-09-077 二輪駆動型移動マニピュレータによる対象追従制御の一提案法

◎池田哲朗,村上俊之(慶應義塾大学)

IIC-09-078 リアルタイム距離同定を用いた飛行物体に対する6自由度ビジュアルサーボ

◎後藤 彰(横浜国立大学大学院),藤本博志(横浜国立大学)

IIC-09-079 視覚感度の調整に基づくパワーアシスト車椅子のビジュアルフィードバック制御

◎相澤直樹,小田尚樹(千歳科学技術大学)

IIC-09-080 オプティカルフローを利用した冗長マニピュレータの姿勢安定化制御

◎高垣 充,小田尚樹(千歳科学技術大学)

IIC-09-081 オンラインキャリブレーションを付加したステレオビジュアルサーボによる三次元追従制御

◎中村亮太,駒田 諭,平井淳之(三重大学)

(大学9号館403室) 3月9日(月) 15:40~18:30 テーマ「行動推定」

座長 村上俊之(慶應義塾大学)

IIC-09-082 忘却係数を用いた状態遷移確率分布更新によるロボットの高度タスク獲得

◎櫻井俊彰,藤本康孝(横浜国立大学)

IIC-09-083 福祉機器応用に向けたサブリミナルキャリブレーションの提案

◎五十嵐洋(東京電機大学)

IIC-09-084 フィードフォワード・フィードバック切り替え型スキルモデルの提案と同定

◎竹内秀典,奥田裕之,稲垣伸吉,鈴木達也(名古屋大学),早川聡一郎(豊田工業大学)

IIC-09-085 GMMを組み込んだ複数予測モデル型パーティクルフィルタによる行動意図推定とその応用

◎向山将行,稲垣伸吉,鈴木達也(名古屋大学)

IIC-09-086 画像データからの知識獲得手法によるスポーツ技能の解析

◎前田利之(阪南大学),林 勲(関西大学),藤井政則(阪南大学),王 碩玉(高知工科大学),田阪登紀夫(同志社大学)

IIC-09-087 モーションコピーシステムによる人間の動作要素の統合再現

◎綱島 昇,桂誠一郎(慶應義塾大学)

- IIC-09-088 モード仕事率の概念に基づく動作認識
◎笠原佑介,桑原央明,佐藤正堯,下野誠通,大西公平(慶應義塾大学)
- IIC-09-089 個人の動作特徴に基づく動作指導システムの一構成法
◎桑原央明,大西公平(慶應義塾大学)
- (大学9号館401室) 3月10日(火) 9:10~11:40 テーマ「電源制御, ロバスト制御」**
座長 弓場井一裕(三重大学)
- IIC-09-090 FPGAコントローラを用いた3台の三相負荷を独立制御可能な12スイッチインバータの電流制御法
◎PhamHoc,藤本康孝(横浜国立大学)
- IIC-09-091 分散電源システム周波数の独立制御の実現の提案
◎及川涼太,河村篤男(横浜国立大学)
- IIC-09-092 次世代マッチングコントローラ用ロバスト制御に関する研究
◎広瀬裕己(横浜国立大学大学院),河村篤男(横浜国立大学),高柳 敦,高田浩一(株式会社京三製作所)
- IIC-09-093 テーブル間干渉を有するシステムのモデル化とモデルベースフィードフォワード補償
◎伊藤和晃(豊田工業高等専門学校),三橋 進,山元純文,岩崎 誠,松井信行(名古屋工業大学)
- IIC-09-094 テーブル間干渉を陽に考慮した位置指令生成
◎三橋 進,山元純文(名古屋工業大学),伊藤和晃(豊田工業高等専門学校),岩崎 誠,松井信行(名古屋工業大学)
- IIC-09-095 テーブル間干渉を有するシステムに対する負荷端加速度フィードバック制御
◎山元純文,三橋 進(名古屋工業大学),伊藤和晃(豊田工業高等専門学校),岩崎 誠,松井信行(名古屋工業大学)
- IIC-09-096 推定負荷情報に基づく2慣性共振系のロバスト位置制御法
◎今泉雄太(長岡技術科学大学),宮崎敏昌(長岡工業高等専門学校),漆原史朗,大石 潔(長岡技術科学大学)
- (大学9号館401室) 3月10日(火) 13:00~15:50 テーマ「高精度制御II」**
座長 高橋 悟(香川大学)
- IIC-09-097 多項式入力型FSCによるハードディスクのシーク制御
平田光男,◎上野藤丸(宇都宮大学)
- IIC-09-098 加減速時の学習型PTCを用いた磁気ディスク装置におけるショートスパンシーク制御
◎遠藤弘之(横浜国立大学),藤本博志(横浜国立大学工学研究院)
- IIC-09-099 再学習機構を有する繰り返し完全追従制御に基づく磁気ディスク装置のRRO補償の高帯域化
◎仁科裕章,藤本博志(横浜国立大学大学院)
- IIC-09-100 精密ステージの構造に基づくナノスケールサーボ
◎坂田晃一,藤本博志(横浜国立大学)
- IIC-09-101 微小環境からの実世界力覚フィードバックの実現
◎萬修太郎,桂誠一郎(慶應義塾大学)

- IIC-09-102 ひずみ量フィードバックを併用したテーブル駆動システムの高精度位置決め制御
◎望月慶佑,関 健太,川福基裕,岩崎 誠,平井洋武(名古屋工業大学)
- IIC-09-103 厳密な線形化手法によるテーブル駆動系の高精度制御
◎溝口禎夫,原田拓弥,岩崎 誠,松井信行(名古屋工業大学)
- IIC-09-104 脈動トルクのモデリングと補償によるテーブル位置決め応答ばらつき圧縮
◎酒井健史,川瀬大介,前田佳弘,岩崎 誠,川福基裕,平井洋武(名古屋工業大学)

(大学9号館401室) 3月10日(火) 16:00~18:30 テーマ「非線形要素」

座長 森園哲也(福岡工業大学)

- IIC-09-105 摩擦を考慮したワイヤ駆動型多自由度機構の姿勢制御
◎後藤和之,島田 明(職業能力開発総合大学校)
- IIC-09-106 電気油圧サーボ機構における油の圧縮性の影響とその補償
◎関 健太,川福基裕,岩崎 誠,平井洋武(名古屋工業大学)
- IIC-09-107 転がり摩擦特性の考察とレオロジーに基づく摩擦モデリング
◎前田佳弘,鳥居将太郎,岩崎 誠,川福基裕,平井洋武(名古屋工業大学)
- IIC-09-108 レオロジーモデルに基づくニューラルネットワークを用いた非線形摩擦モデリング
◎鳥居将太郎,前田佳弘,岩崎 誠,川福基裕,平井洋武(名古屋工業大学)
- IIC-09-109 振幅変調型原子間力顕微鏡における非飽和型表面形状オブザーバの提案
◎白石貴行,藤本博志(横浜国立大学)
- IIC-09-110 ヒステリシス特性を持つ非線形バネ要素SATを用いた腱駆動機構の位置・剛性同時制御
◎灰屋和勇,駒田 諭,平井淳之(三重大学)
- IIC-09-111 拮抗筋張力推定のための筋骨粘弾性モデルを用いた筋張力推定手法
◎藤井厚志,駒田 諭,平井淳之(三重大学)

(大学9号館402室) 3月10日(火) 9:10~12:00 テーマ「インピーダンス制御, 反力推定」

座長 藤本博志(横浜国立大学)

- IIC-09-112 産業用ロボットのインピーダンス制御の一応用法
◎詫間 永(長岡技術科学大学),宮崎敏昌(長岡工業高等専門学校),大石 潔,熊谷 聡,嶋田直樹(長岡技術科学大学)
- IIC-09-113 電動射出成形機のセンサレス力制御における検討(第二報)
◎浅井哲也(長岡技術科学大学),大場 譲(仙台電波高専),大石 潔,漆原史郎(長岡技術科学大学),吉沢 行雄,景山 晃一,真島 勝行(ニイガタマシントクノ)
- IIC-09-114 Sensorless wire rope tension approach to improve the vibration-free performance of cooperative human-robot systems
◎ミッサンティスクチャワリット,大石 潔,漆原史朗(長岡技術科学大学),桂誠一郎(慶應義塾大学)
- IIC-09-115 異構造異自由度を考慮した作業空間バイラテラル制御の一提案法
◎田井秀昭(慶應義塾大学大学院),村上俊之(慶應義塾大学)

- IIC-09-116 環境剛性の推定と2自由度制御にもとづく電車ドアの知的制御
◎小林邦生,呉 世訓(東京大学),稲玉繁樹(富士電機システムズ),堀 洋一(東京大学)
- IIC-09-117 位置フィードバック制御によるインピーダンス・衝突力制御の実験的考察
◎呉 世訓,堀 洋一(東京大学)
- IIC-09-118 速度推定法を考慮した環境インピーダンス推定
◎北村和也,矢代大祐,大西公平(慶應義塾大学)
- IIC-09-119 関節可動域に制限のあるマニピュレータの動特性同定法
◎見上 慧,境野 翔,大西公平(慶應義塾大学)

(大学9号館402室) 3月10日(火) 13:00~15:50 テーマ「制御応用」

座長 藤本康孝(横浜国立大学)

- IIC-09-120 二関節筋を用いた2リンクマニピュレータの先端剛性の新しい制御法の提案
◎小柳拓也,吉田憲吾,呉 世訓,堀 洋一(東京大学)
- IIC-09-121 遊星歯車を用いた2関節同時駆動機構を有するロボットアームの実現
◎肥田知仁,呉 世訓,内田利之,堀 洋一(東京大学)
- IIC-09-122 二指ロボットハンドによるセンサレス把持制御
◎佐藤勇氣,島田 明(職業能力開発総合大学校)
- IIC-09-123 スラストワイヤを用いたマスタ・スレーブ同機構型ロボットハンドの開発
◎鈴木祐介,桑原央明,佐藤正堯,見上 慧,大西公平(慶應義塾大学)
- IIC-09-124 多指ロボットハンドのためのforce closureと最大最小指先力を満足する多面体上の指先配置範囲決定
◎三宅圭二,駒田 諭,平井淳之(三重大学)
- IIC-09-125 構造可変型マニピュレータによる協調作業と姿勢の冗長制御
◎上村章仁,弓場井一裕,平井淳之(三重大学)
- IIC-09-126 檣漕ぎ和船のロボット化のためのモデリングと制御系設計
◎臼井伸充,島田 明(職業能力開発総合大学校),仲野忠行(滋賀職業開発短期大学校)
- IIC-09-127 [欠番]

(大学9号館402室) 3月10日(火) 16:00~18:30 テーマ「二足歩行ロボットII」

座長 伊藤正英(成蹊大学)

- IIC-09-128 スパイラルモータを用いた内骨格型ロボットの開発
◎若山祐樹,渡部博之,藤本康孝(横浜国立大学)
- IIC-09-129 弾性関節を有する2足歩行ロボットの多軸振動抑制制御
◎奥村俊平(横浜国立大学大学院),藤本康孝(横浜国立大学)
- IIC-09-130 二足歩行型ハプティックデバイスのための歩行感覚フィードバック制御
◎永瀬一貴,桂誠一郎(慶應義塾大学)

- IIC-09-131 2足歩行ロボットの歩行安定化のためのZMP外乱オブザーバの一設計法
◎佐藤智矢,境野 翔,大西公平(慶應義塾大学)
- IIC-09-132 オイラー法を用いたZMP方程式の解法:二足ロボットによる跳躍と走行のパターン生成法
◎ウグルウバルカン,河村篤男(横浜国立大学)
- IIC-09-133 ZMP方程式を用いた二足ロボットの跳躍と走行の安定化に関する一考察
◎前田拓郎,河村篤男(横浜国立大学)
- IIC-09-134 二足歩行ロボットの高速歩行実現に向けた安定化制御に関する研究
◎平林孝啓,河村篤男(横浜国立大学)

(大学9号館403室) 3月10日(火) 9:10~12:00 テーマ「移動ロボット」

座長 小田尚樹(千歳科学技術大学)

- IIC-09-135 画像特徴量を用いた移動ロボットの誘導に関する研究
◎中村亮太,駒田 諭,平井淳之(三重大学)
- IIC-09-136 測域センサから得られるサブゴール情報に基づく移動ロボット制御
長原大輔,◎松元俊明,高橋 悟(香川大学)
- IIC-09-137 全方位カメラを用いた移動ロボットの障害物回避制御法
◎吉川知輝,島田 明,竹田 剛(職業能力開発総合大学校)
- IIC-09-138 観測ノイズを考慮した倒立振り子型移動ロボットの傾き角度制御
◎ヨンヤイチャイサモン,島田 明,藤井信之(職業能力開発総合大学校)
- IIC-09-139 非ホロミックな車輪型移動ロボットの画像情報に基づいた制御
◎平塚貴浩,四家基成,伊藤正英,柴田昌明(成蹊大学)
- IIC-09-140 一輪車ロボットの車輪角エンコーダとジャイロセンサの情報を用いた状態オブザーバの検討
◎廣部貴文(横浜国立大学 大学院),藤本康孝(横浜国立大学 大学院)
- IIC-09-141 2輪駆動型移動マニピュレータを用いた人とロボットの協調搬送制御
◎野崎康平(慶應義塾大学大学院),村上俊之(慶應義塾大学)
- IIC-09-142 複数自律ヘリコプタによるフォーメーション飛行のための協調制御
◎小石隆文(慶應義塾大学大学院),村上俊之(慶應義塾大学)

(大学9号館403室) 3月10日(火) 13:00~15:50 テーマ「画像解析」

座長 清水創太(早稲田大学)

- IIC-09-143 衛星画像におけるミクセル解析の精度向上に関する研究
◎伊藤征嗣,小黑剛成(広島工業大学)
- IIC-09-144 全方位色彩情報とカメラモーションを用いたオプティカルフローの抽出
◎久保田光紀(成蹊大学大学院),伊藤正英,柴田昌明(成蹊大学)
- IIC-09-145 移動体上端に着目したエレベータ乗場での待客数計測方式
◎田代浩紀,辻 俊明,阿部 茂(埼玉大学)

- IIC-09-146 画像処理による環境変化にロバストなエレベータ乗場の人数計測と車椅子認識
◎猪田良介,辻 俊明,阿部 茂(埼玉大学)
- IIC-09-147 人の視知覚特性に基づく視認困難な画像に対するマーカの配置とその検出法
◎滝本裕則(佐世保工業高等専門学校),吉森聖貴(日本文理大学),満倉靖恵(東京農工大学),福見 稔(徳島大学)
- IIC-09-148 印象判断を目的とした顔の重要計測部位解析に関する研究
◎吉森聖貴(日本文理大学),滝本裕則(佐世保工業高等専門学校),満倉靖恵(東京農工大学),福見 稔(徳島大学)
- IIC-09-149 ファジィ推論に基づく対象物抽出
◎青木駿介,深井寛修,満倉靖恵(東京農工大学),セタ高也(農業生物資源研究所)
- IIC-09-150 複数特徴に基づく見た目年齢推定
◎深井寛修(東京農工大学),滝本裕則(佐世保工業高等学校),満倉靖恵,田中聡久(東京農工大学),福見 稔(徳島大学)
- (大学9号館403室) 3月10日(火) 16:00~18:30 テーマ「ビジョンセンサ, データ解析」**
座長 滝本裕則(佐世保工業高等専門学校)
- IIC-09-151 高速度カメラ画像に基づく鏡面反射光の除去
◎辻 俊明,猪田良介(埼玉大学)
- IIC-09-152 利き眼をもつビジョンシステム –3DHMD装着時の操作手法–
○清水創太,石川貴一郎,鈴木太郎,橋詰 匠(早稲田大学)
- IIC-09-153 対話的操作とGAを用いた透過型HMDにおける実空間とモデルとの位置合わせ
◎藤 大樹,深井寛修,満倉靖恵(東京農工大学),セタ高也(農業生物資源研究所)
- IIC-09-154 適応律動成分抽出法を応用した睡眠脳波分析
◎富田洋平,伊藤伸一,満倉靖恵,田中聡久(東京農工大学),曹 建庭(埼玉工業大学)
- IIC-09-155 [欠番]
- IIC-09-156 路面の違いが乗り心地に与える影響の検証
◎朱 景華,伊藤伸一,満倉靖恵(東京農工大学),渡井宏和,田代勝巳,村上和朋(ブリヂストン)
- IIC-09-157 球面投影による医用データの可視化
◎宮村(中村)浩子(日本原子力研究開発機構),満倉靖恵(東京農工大学)

※ 1件当り20分(質疑応答5分を含む)