

第13回制御部門大会  
学生ポスターセッション講演リスト

PS番号	講演登録番号	講演題目	所属	氏名
PS-001	1075	キャンパ角制御を考慮した小型四輪駆動電気自動車のモデル予測制御	東京都市大学工学部機械システム工学科	小田 貴嗣
PS-002	1012	ファジロジックを用いた人工呼吸器の設定に関する研究	福井工業大学	中道 正紀
PS-003	1122	ハイブリッド自動車の燃費最適化制御器設計:同時摂動最適化法によるモデルフリーアプローチ	京都大学	馬場 一郎
PS-004	1015	群集シミュレーションの特徴抽出と簡略化	首都大学東京	大竹 峻
PS-005	1152	PSOと縮約データに基づくHEVの燃費最適化	山口大学	山崎 翔
PS-006	1017	HEVの省燃費車両追従非線形モデル予測制御システムの性能に関する研究	九州大学システム情報科学府	余 開江
PS-007	1191	ハイブリッド自動車を対象とした通車計画に関する研究	東京電機大学	小口 宏紀
PS-008	1022	H $\infty$ 制御による浮体式洋上風力発電機のピッチ角制御	大阪府立大学	辻本 翔
PS-009	1255	エンジンモデル同定における誤差モデルのカーネル同定法	東京工業大学大学院 理工学研究所 機械制御システム専攻1	川口 正浩
PS-010	1027	正方格子セルオートマトンの集団追跡・逃避法に導入するランダム性の効果	金沢大学	山本 偉大
PS-011	1041	四輪車両に対する乗り心地改善制御手法	九州工業大学	清水 啓史
PS-012	1043	4ロータ小型ヘリコプタの最適追従制御	名古屋工業大学大学院	森 啓多
PS-013	1046	張力・速度制御装置へのデータ駆動型制御器調整法の応用	東京工業高等専門学校	赤松 駿一
PS-014	1056	モデル予測制御を用いた動作予測に基づくパワーアシストシステムの開発	岐阜工業高等専門学校	日下部 雄樹
PS-015	1068	Adaptive Cruise Controlによる次世代型福祉車両STAVIの走行実験	熊本大学大学院自然科学研究科	壇 裕介
PS-016	1077	強化学習を用いたアクセル・ブレーキペダル操作のためのドライバモデル (副題目:車速追従と人間らしい操作を実現する報酬関数の提案)	名古屋工業大学	森 和真
PS-017	1085	直動リンク型三叉移動ロボットTrident Striderの解析と制御	大阪大学	南 航司
PS-018	1047	アクロボックスの運動制御	東京工業高等専門学校	松本 成行
PS-019	1113	カルマンフィルタを用いたオブティカルフロー推定	九州工業大学	笹川 卓哉
PS-020	1119	多スピンqubitシステムの可制御性について:GHZ状態生成に向けて	東京大学	平野 正浩
PS-021	1121	スケジュール化された局所重み付き回帰によるフィードフォワード制御器の学習	奈良先端科学技術大学院大学	土居 昭博
PS-022	1051	任意の追従誤差を達成する4輪車両型移動ロボットの追従制御	名古屋工業大学大学院	荒川 悠太
PS-023	1140	車両ロボットのスリップ量推定に基づいた軌道追従制御系の実験	九州工業大学 情報工学部	岡本 拓也
PS-024	1069	ポストフィルタとプレフィルタを用いた信号圧縮系におけるノイズ除去特性評価	熊本大学	鍋倉 司樹
PS-025	1144	電熱供給ネットワークの力学モデルに関する一検討	京都大学	星野 光
PS-026	1145	簡単な構造で代替可能なマルチロボットのフォーメーション制御	佐賀大学	田中 浩和
PS-027	1146	車両型ロボットの集団移動・障害物検知・回避手法の実験による比較研究	九州工業大学 情報工学部	梶原 貞人
PS-028	1153	MIMO系に対するVRFTによる制御器設計に関する研究	明治大学大学院	清谷 晃秀
欠番				
PS-030	1160	超音波モータにおける位置決め制御のための非線形モデリング	鹿児島大学	國友 貴夫
PS-031	1049	追従精度を指定できる3次元空間移動ロボットの追従制御	名古屋工業大学大学院	江口 公規
PS-032	1169	閉ループデータに基づくスマート適応制御系の設計	広島大学	木下 拓矢
PS-033	1141	複数の協調移動車両ロボットから成る不整地運搬システム:設計から実験検証まで	九州工業大学 情報工学部 システム創成情報	松村 拓海
PS-034	1187	螺旋捻転運動により曲管を通り抜けるヘビ型ロボットの研究	岡山大学	村上 倫之
PS-035	1190	ポジティブネットワークシステムに対する低次元化アルゴリズムの数学的に等価な改良	東京工業大学	高田 航大
PS-036	1192	制御器ネットワークによる安定化:多入力多出力系への拡張	京都大学	泉 晋作
PS-037	1217	ドライビングシミュレータを用いた高齢者用運転操作HMIの研究	九州大学	芝 侑来
PS-038	1219	情報家電の制御アルゴリズムと家電連携システムに関する研究	電気通信大学	柳川 遼
PS-039	1223	空圧式除塵台におけるon-off弁とサーボ弁を併用したハイブリッドシステムの制御	信州大学大学院理工学系研究科	飯田 智晴
欠番				
PS-041	1234	オクルージョン領域を考慮したボールバランスによる軌道追従制御	明治大学大学院	望月 修一
PS-042	1238	ゲーム理論的学習を用いた空気圧ゴム人工筋モデルのパラメータ同定に関する考察	奈良先端科学技術大学院大学	内藤 諒
PS-043	1242	熱流体の物質輸送現象に対するReceding Horizon制御系設計	大阪大学	佐藤 竜太
PS-044	1165	大量導入された太陽光発電を含む電力ネットワークの階層型電力配分制御	東京工業大学	武藤 生磨
PS-045	1247	ニューラルネットを用いた倒立振り子モデルに基づく二足歩行制御	首都大学東京大学院	安達 良太
PS-046	1248	太陽光発電パネルの最適配置による効用解析	東京工業大学	加藤 輝人
PS-047	1221	自律無人搬送台車への連続時間有限定制御器の実装方法の研究	電気通信大学	小坂 匠平
PS-048	1251	入力をもつ確率的ハイブリッドダイナミカルシステムのモデル化	奈良先端科学技術大学院大学	植田 隼
PS-049	1253	てんかん発作兆候検知のための心拍変動解析	京都大学	橋本 啓嗣
PS-050	1257	階段昇降機能を持つ移動体のための生体筋骨格系を模した連結機構の検討	九州工業大学 大学院生命体工学研究科	浦田 竜行
PS-051	1262	区分的システムによる3次元ストレンジアトラクタの概形設計	東京工業大学	海野 智義
PS-052	1263	非ホロノミック車両型移動ロボットのハイブリッドモデル予測制御	明治大学大学院	藤居 大二郎
欠番				
PS-054	1272	マルチエージェント系による通信制約下での領域被覆手法	東京工業大学	新城 功久
PS-055	1274	ウエハラサイクルを用いた海洋温度差発電プラント気液分離器の液位制御シミュレーション	佐賀大学	佐藤 樹
PS-056	1279	Longitudinal speed pattern generation for mild cooperative merging based on MPC	九州大学	曹 文静
PS-057	1225	AGV搬送系のMLDシステム表現とその評価について	電気通信大学	中村 亮介
PS-058	1239	加圧炊飯時における蒸気発生プロセスのモデル化	奈良先端科学技術大学院大学	西田 圭佑
PS-059	1260	時間軸変換を用いた直線経路追従制御における軸回転法の提案-複数の切り返しを要する自動車駐車問題への適用-	九州工業大学 大学院生命体工学研究科	石川 琢朗