

## 第62回自動制御連合講演会 優秀発表賞 受賞者一覧

選考委員による厳正な審査の結果、以下の方々が受賞者に決まりました。

※受賞者リストの順番は講演番号順です。

講演番号	論文題目	受賞者	受賞者所属
1A2-01	動的環境下における事象駆動型分散オンライン勾配降下法	山下 誠人	大阪大学
1B2-01	モデル誤差抑制補償器の入出力データによるチューニング法	佐野 太郎	金沢大学
1C3-04	Bi-level Control for Connected and Automated Vehicles at Signal-free Intersections: A Performance Analysis	Mohamad Hafizulazwan Mohamad Nor	慶應義塾大学
1C3-05	車速を考慮した機能的電気刺激による下肢のペダリング制御に関する研究	荒木 雄大郎	金沢工業大学
1C4-02	ロバストネットワークにおけるパルス通信を用いたレジリエント同期	伊織 佑悟	東京工業大学
1D4-04	ニュートン型極値制御を用いた電気飛行機における回生電力最大化制御	福田 直輝	慶應義塾大学
1E4-04	位相平面上のトラジェクトリ正規化による装着型歩行アシストロボットの制御精度の改善	西川 雅雄	京都市芸繊維大学
1F2-03	箱型制約付き線形1最適制御問題における効率のよい計算法と並列化	豊田 充	首都大学東京
1G4-02	無脳ロボットアプローチの新展開：空気圧反射デバイスによる筋骨格系の適応的運動生成	増田 容一	大阪大学
1H3-04	データを用いた安定かつ最小位相な $H_{\infty}$ 制御器の設計	森田 晃史	三重大学
1I4-03	群集誘導のモデル化と評価	村松 勇輝	首都大学東京
1J2-05	空撮を用いたスクミリングガイのマッピング技術の検討	長野 陸	北九州市立大学
1K1-03	変換不変性を有するメタヒューリスティクスのフレームワークの基礎的検討	熊谷 涉	横河電機株式会社
1M2-02	深度カメラを用いたドローンの着陸場の自動検出	中野 恭輔	芝浦工業大学
1M2-03	誘電エラストマーアクチュエータによる加振を用いたりんごの振動特性計測	比留田 稔樹	北海道大学
2C2-01	非線型計画法による制御電流を用いた6突極型能動磁気軸受の制御	高橋 和輝	立命館大学
2D1-01	リーダー・フォロワ被覆制御システムの実機検証	菅野 遼太郎	東京都市大学
2J2-06	閉ループ伝達関数に基づくすべり軸受のデータ駆動型モデリング	千葉 丈太郎	名古屋大学
2K1-04	Dedicated EGRを用いた都市ガスHCCI燃焼の制御	竹内 智顕	東京大学