

A室 (中ホールA)	B室 (中ホールB)	C室(101)
11月9日 (土) 09:00~	11月9日 (土) 09:00~	11月9日 (土) 09:00~
1A1 OS17 (1/4): IoT時代に向けた離散事象・ネットワークシステムの制御 座長: 林直樹 (大阪大学)	1B1 OS05 (1/2): ロジックやモデルダイナミクスを陽に含む制御系の解析・設計 座長: 南裕樹 (大阪大学)	1C1 画像解析 座長: 井嶋博 (和歌山大学) 梶原逸朗 (北海道大学)
1A1-01 9:00 ~ 量子化状態フィードバックによるイベント駆動制御 ○ 吉川 峻平 北海道大学 小林 孝一 北海道大学 山下 裕 北海道大学	1B1-01 9:00 ~ instant MPCと消散性に基づく安定性解析 ○ 吉田 圭佑 慶應義塾大学 井上 正樹 慶應義塾大学 畑中 健志 大阪大学	1C1-01 9:00 ~ 舗装道路のひび自動修繕システムのためのCNNを用いたひび形状検出 ○ 川脇 治 熊本大学 岡島 寛 熊本大学 中村 優花 熊本大学 佐田 実季 熊本大学 田邊 将之 熊本大学
1A1-02 9:15 ~ DoS攻撃下における非線形システムの量子化制御 ○ 加藤 留偉 東京工業大学 Celinkaya Ahmet 国立情報学研究所 石井 秀明 東京工業大学	1B1-02 9:15 ~ 水中探査機の階層型二次元経路追従制御法の三次元拡張の方法及び考察 ○ 堀江 巧磨 九州工業大学 福井 善朗 九州工業大学 伊藤 博 九州工業大学	1C1-02 9:15 ~ 天体観測のための補償光学装置シミュレータの開発 - 入力間で干渉がある制御系のモデリング - ○ 藤田 勝 大阪電気通信大学 入部 正継 大阪電気通信大学 山本 広大 京都大学 木野 勝 京都大学 栗田 光樹夫 京都大学
1A1-03 9:30 ~ 未知入力オブザーバを用いた制御システムの攻撃検知 ○ 磯野 圭 北海道大学 小林 孝一 北海道大学 足立 亮介 山口大学 山下 裕 北海道大学	1B1-03 9:30 ~ モデル誤差抑制補償器を用いたポリトープ型不確かさを持つ離散時間システムに対するロバスト性能解析 ○ 谷川 祐大 熊本大学 岡島 寛 熊本大学 吉田 竜一郎 熊本大学 松永 信智 熊本大学	1C1-03 9:30 ~ スキヤニング画像の色濃度モデルに基づいた薄層クロマトグラフィーによる糖分析の高精度化 ○ 井嶋 博 和歌山大学 山口 真範 和歌山大学 山野 彰夫 大阪府立大学 中筋 隼都 和歌山大学
1A1-04 9:45 ~ 配電系統の電圧制御システムにおける分散型異常検知 ○ 関原 武志 東京工業大学 石井 秀明 東京工業大学		1C1-04 9:45 ~ 移動ロボットのための路面特徴量の抽出・分類に関する研究 - 一芝生領域抽出機能の開発 - ○ 四役 勝輝 電気通信大学 金森 哉吏 電気通信大学

D室 (102)	E室 (107)	F室 (108)
11月9日 (土) 09:00~	11月9日 (土) 09:00~	11月9日 (土) 09:00~
1D1 産業応用 (1/2)	1E1 交通システム (1/2)	1F1 制御系設計 (1/3)
座長: 高木 雅哉 (株) 東芝 村上 賢哉 (富士電機 (株))	座長: 本田 真也 (北海道大学) 椿野 大輔 (名古屋大学)	座長: 阿部 直人 (明治大学) 増田 新 (京都工芸繊維大学)
1D1-01 9:00 ~ PSOを活用した熱間押出製管シミュレーション技術の開発 ○ 岸 真友 日本製鉄 (株) 山口 純一郎 日本製鉄 (株) 久保田 和人 日本製鉄 (株) 西森 淳一 日本製鉄 (株) 大島 達矢 日本製鉄 (株) 村上 浩亮 日本製鉄 (株)	1E1-01 9:00 ~ 路面状況が異なる斜面を走行中におこる車両の横滑りに関する研究 ○ 笠原 美左和 都立産業技術高専 森 泰親 交通システム電機 (株)	1F1-01 9:00 ~ モデル予測学習制御を用いた自動注湯機の注湯流量制御 ○ 山田 実 岐阜高専
1D1-02 9:15 ~ スプレーフラッシュ蒸発式海水淡水化システムの水位制御実験 ○ 阪井 亮一 佐賀大学 松田 吉隆 佐賀大学 杉 剛直 佐賀大学 後藤 聡 佐賀大学 安永 健 佐賀大学 池上 康之 佐賀大学	1E1-02 9:15 ~ 不確定な動的障害物を考慮した自律走行車の軌道生成 ○ 江場 弘貴 名古屋工業大学 米谷 昭彦 名古屋工業大学	1F1-02 9:15 ~ 温水供給システムの形式手法に基づく設計とシミュレーション ○ 尾谷 英也 大阪府立大学 薄 良彦 大阪府立大学 石亀 篤司 大阪府立大学
1D1-03 9:30 ~ 鋼材の配置を考慮した熱処理バッチ編成システムの開発 ○ 梅田 豊裕 (株) 神戸製鋼所 井筒 理人 (株) 神戸製鋼所 福田 裕也 (株) 神戸製鋼所 櫻井 康平 (株) 神戸製鋼所	1E1-03 9:30 ~ ACC設計のためのサグ渋滞に対する渋滞緩和指標の提案 ○ 木村 優社 名古屋工業大学 米谷 昭彦 名古屋工業大学	1F1-03 9:30 ~ 熱間仕上圧延における鋼板蛇行制御のための最小次元オブザーバによるモデル予測制御 ○ 谷口 優太 金沢大学 山本 茂 金沢大学 今成 宏幸 東芝三菱電機産業システム (株) 堀川 徳二郎 東芝三菱電機産業システム (株) 山崎 之博 東芝三菱電機産業システム (株) 手治川 弘人 東芝三菱電機産業システム (株)
	1E1-04 9:45 ~ 実走行を考慮したバッテリー充電量の重みが時変なMPCを用いたHEV駆動制御設計法 ○ 矢萩 北斗 東京電機大学 日高 浩一 東京電機大学	1F1-04 9:45 ~ 振動発電システムの極値探索制御を用いた加振周波数変動下における出力最大化 ○ 武 達也 金沢大学 目黒 誉之 金沢大学 山本 茂 金沢大学 上野 敏幸 金沢大学
		1F1-05 10:00 ~ 振動発電システムの固有周波数変動に対応する極値探索制御による実時間発電量最大化 ○ 目黒 誉之 金沢大学 武 達也 金沢大学 山本 茂 金沢大学 上野 敏幸 金沢大学

G室 (小ホール)	H室 (204)	I室 (206)
11月9日 (土) 09:00～	11月9日 (土) 09:00～	11月9日 (土) 09:00～
1G1 ロボット (1/3) 座長: 近野 敦 (北海道大学) 阿部 晶 (旭川高専)	1H1 OS25 (1/3): データ駆動制御・推定・予測・認証 座長: 金子 修 (電気通信大学)	1I1 OS03 (1/3): モーションコントロール 座長: 島田 明 (芝浦工業大学)
1G1-01 9:00～ 4結合van der Pol方程式の同期パターンを利用した4足歩行ロボットの歩容パターン生成 ○ 佐藤 正隆 室蘭工業大学 梶原 秀一 室蘭工業大学 青柳 学 室蘭工業大学	1H1-01 9:00～ むだ時間系に対するスミス補償器のVirtual Internal Model Tuning ○ 樋口 奎 電気通信大学 池崎 太一 電気通信大学 金子 修 電気通信大学	1I1-01 9:00～ 作業者の負担軽減に向けた手押し式電動耕うん機の直進方向パワーアシスト制御法の検討 ○ 館野 雄祐 長岡技術科学大学 竹内 凱斗 長岡技術科学大学 大森 健二郎 長岡技術科学大学 宮崎 敏昌 長岡技術科学大学
1G1-02 9:15～ 結合van der Pol方程式の同期パターンを利用した移動ロボットのフォーメーション制御—シミュレーションによる検証— ○ 大塚 智裕 室蘭工業大学 梶原 秀一 室蘭工業大学 青柳 学 室蘭工業大学	1H1-02 9:15～ 二重ループを持つPID制御系に対するFRITを用いたホイールローダの速度制御 ○ 河村 昂希 宇都宮大学 平田 光男 宇都宮大学 綿屋 翔平 コマツ 小松 健浩 コマツ	1I1-02 9:15～ スパイラル推進機構を用いた宇宙エレベーター実験機の開発 ○ 高橋 亮 神奈川大学 江上 正 神奈川大学
1G1-03 9:30～ 結合van der Pol方程式の同期パターンを利用した移動ロボットの車間制御 ○ 土居 知寛 室蘭工業大学 梶原 秀一 室蘭工業大学 青柳 学 室蘭工業大学	1H1-03 9:30～ データ駆動制御を用いた振動試験装置のフィードフォワード制御調整 ○ 石原 新士 (株) 日立製作所 田原 孝一 (株) 日立インダストリアルプロダクツ 弘中 浩二 (株) 日立インダストリアルプロダクツ	1I1-03 9:30～ NC工作機械における高速位置決め動作のための加減速指令設計方法 ○ 西嶋 理彩 神戸大学 佐藤 隆太 神戸大学 白瀬 敬一 神戸大学
1G1-04 9:45～ 周期入力制御による弾性脚を持つ4足ロボットの走行制御—実機による検証— ○ 妹尾 成 室蘭工業大学 梶原 秀一 室蘭工業大学 青柳 学 室蘭工業大学	1H1-04 9:45～ 入力変動を考慮したデータ駆動型二自由度制御系のオンライン調整法 ○ 榊 歩夢 広島大学 木下 拓矢 広島大学 山本 透 広島大学	1I1-04 9:45～ 2重PLLによる精密XYテーブル制御における完全追従のための対策 長谷部 雄飛 舞鶴高専 ○ 藤田 徳享 舞鶴高専 山木 方義 舞鶴高専 町田 秀和 舞鶴高専 神原 道信 エフエー電子 橋本 浩樹 ローム(株)
1G1-05 10:00～ 適応的なふるまいを利用した受動的歩行の歩容制御—関節の粘性抵抗を利用した歩容の安定化— ○ 廣氏 遼一 大阪電気通信大学 入部 正継 大阪電気通信大学	1H1-05 10:00～ 非最小位相系に対するERIT ○ 川口 将貴 電気通信大学 金子 修 電気通信大学	

J室 (207)	K室 (104)	L室 (105)
11月9日 (土) 09:00～	11月9日 (土) 09:00～	11月9日 (土) 09:00～
1J1 OS19 (1/3): AI・IT・RTを活用した農林業の ロボスト化 座長: 高橋 正樹 (慶應義塾大学) 萬 礼応 (慶應義塾大学)	1K1 OS02 (1/2): SICE計測制御エンジニア 座長: 森 芳立 (横河ソリューションサービス(株))	1L1 OS06 (1/2): プロセスシステムの制御・監 視・最適化 座長: 山下 善之 (東京工業大学)
1J1-01 9:00 ～ 深度分布と画像情報を用いた圃場走行の経路生成に関 する実験的研究 ○ 鳥羽 広夢 北海道科学大学 竹澤 聡 北海道科学大学 田島 悠介 北海道科学大学	1K1-01 9:00 ～ プロセス産業におけるデジタルトランスメーションと 計装制御システム ○ 高田 晴夫 元三菱ケミカルエンジニアリング 伊藤 利昭 元名工大	1L1-01 9:00 ～ モデル予測制御に基づく2階層経済性能評価による設定 値と重みパラメータの最適化 ○ 岡山 早百合 首都大学東京 増田 士朗 首都大学東京
1J1-02 9:15 ～ 自動チャッキング機構を有したカボチャ皮むきロボッ トの開発 ○ 星野 洋平 北見工業大学 辻 蒼星 北見工業大学 楊 亮亮 北見工業大学 曹 羸 北見工業大学 中根 遊 北見工業大学	1K1-02 9:15 ～ 数値最適化技術およびICTソリューションを活用した設 備保全業務の効率化 ○ 前 祐太 東京ガス (株) 砂土居 知子 富士通 (株) 茂木 美恵子 (株) 富士通総研 大熊 美貴 (株) 富士通総研	1L1-02 9:15 ～ 多変数制御系設計における定常モデルの活用手法と蒸 留塔還流量制御への適用 ○ 田口 智将 千代田化工建設 (株) 山下 善之 東京農工大学
1J1-03 9:30 ～ アナログ制御を用いたSMAワイヤの高速駆動実現と応 用検討 ○ 田島 悠介 北海道科学大学 原田 宏幸 北海道大学	1K1-03 9:30 ～ 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) 安田 恵一郎 首都大学東京	1L1-03 9:30 ～ 増着材噴射装置におけるセラミックス噴射の検出手法 および帯電粒子の基本特性の検証 ○ 具嶋 和也 (公財) 鉄道総合技術研究所 坂本 博 (一社) 日本鉄道車両機械技術協会
1J1-04 9:45 ～ スーパー積円を用いた経路生成レギュレータによる 四輪車両の走行制御 ○ 稲邊 翔太 室蘭工業大学 花島 直彦 室蘭工業大学 五位尾 学 室蘭工業大学 藤平 祥孝 室蘭工業大学 水上 雅人 室蘭工業大学	1K1-04 9:45 ～ オープンソースシミュレーションScilab・Xcosの活用 ○ 長門 達也 カルソニックカンセイ (株) 飯島 和宏 カルソニックカンセイ (株)	
1J1-05 10:00 ～ AIを用いた植物種判別法による除草作業自動化の研究 ○ 進藤 隆史 北見工業大学 尾崎 崇広 北見工業大学 楊 亮亮 北見工業大学 星野 洋平 北見工業大学 曹 羸 北見工業大学		

M室 (201)		
11月9日 (土) 09:00~		
1M1 OS18: 知的環境とロボット・アプリケーション 座長: 梅谷 智弘 (甲南大学)		
1M1-01 9:00 ~ 人工ポテンシャル場法を用いたデータ対応付けの実時間推定 ○ 安部 凌矢 東京都市大学 菊池 智哉 東京都市大学 野中 謙一郎 東京都市大学 関口 和真 東京都市大学		
1M1-02 9:15 ~ 人 - 物インタラクション観察による逐次3Dモデリング ○ 東 敦斗 大阪大学 前 泰志 関西大学 小嶋 勝 大阪大学 長井 隆行 大阪大学		
1M1-03 9:30 ~ 多軸性関節を対象とした歩行発電機の回路設計 ○ 竹谷 梓 高知工科大学 芝田 京子 高知工科大学		
1M1-04 9:45 ~ センシングウェアを用いた健康見守りシステムにおけるIoTロボットナースのHIデザイン ○ 藤本 和賀代 奈良女子大学 川治 和奏 奈良女子大学 本田 麻由美 奈良女子大学 安在 絵美 奈良女子大学 才脇 直樹 奈良女子大学		

A室 (中ホールA)	B室 (中ホールB)	C室(101)
11月9日 (土) 10:30～	11月9日 (土) 10:30～	11月9日 (土) 10:30～
1A2 OS17 (2/4): IoT時代に向けた離散事象・ネットワークシステムの制御 座長: 小林 孝一 (北海道大学)	1B2 OS05 (2/2): ロジックやモデルダイナミクスを陽に含む制御系の解析・設計 座長: 岡島 寛 (熊本大学)	1C2 OS04: 制御技術サプライヤ 座長: 藤井 高史 (オムロン (株))
1A2-01 10:30～ 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 林 直樹 大阪大学 高井 重昌 大阪大学	1B2-01 10:30～ 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 山本 茂 金沢大学	1C2-01 10:30～11:00 FA領域におけるIoTプラットフォーム上の制御技術に関する一考察 ○ 平間 雄輔 群馬高専
1A2-02 10:45～ ブロックチェーンを用いたADMM: エネルギー管理システムへの応用 ○ 小川 大樹 北海道大学 小林 孝一 北海道大学 山下 裕 北海道大学	1B2-02 10:45～ クアドロータの線形化における反復学習のモデル誤差抑制 ○ 佐藤 海斗 電気通信大学 藤司 純一 明治大学 澤田 賢治 電気通信大学 市原 裕之 明治大学 新 誠一 電気通信大学	
1A2-03 11:00～ 社会ネットワークにおける振動ダイナミクスのスパー安定化 ○ 小蔵 正輝 奈良先端科学技術大学院大学 今林 亘 奈良先端科学技術大学院大学 会田 雅樹 首都大学東京 杉本 謙二 奈良先端科学技術大学院大学	1B2-03 11:00～ 最適制御に基づくグラフ上の動的輸送問題の解法 ○ 足立 亮介 山口大学 若佐 裕治 山口大学 小林 孝一 北海道大学	1C2-03 11:00～ PIDオートチューニングの産業適用に向けたデータリテラシーに関して ○ 石橋 政三 (株) チノー
1A2-04 11:15～ ローカルな状態推定を用いる離散事象システムの分散スーパバイザ制御 ○ 早野 彰人 大阪大学 高井 重昌 大阪大学	1B2-04 11:15～ 路面形状制御による移動ロボットの軌道追従制御 ○ 北岡 知大 大阪大学 南 裕樹 大阪大学 石川 将人 大阪大学	1C2-04 11:15～ IoT時代に向けた制御技術サプライヤの課題 ○ 田中 雅人 アズビル (株)
	1B2-05 11:30～ 外れ値にロバストなMCVオブザーバのロバスト不変集合に基づくゲイン設計 ○ 岡島 寛 熊本大学	1C2-05 11:30～12:00 小中学校におけるプログラミング教育と制御技術教育 ○ 大西 義浩 愛媛大学

D室 (102)	E室 (107)	F室 (108)
11月9日 (土) 10:30~	11月9日 (土) 10:30~	11月9日 (土) 10:30~
1D2 産業応用 (2/2)	1E2 交通システム (2/2)	1F2 制御系設計 (2/3)
座長: 梅田 豊裕 (株) 神戸製鋼所 石塚 真一 (サイバネットシステム)	座長: 米谷 昭彦 (名古屋工業大学) 笠原 美左和 (都立産業技術高等専門学校)	座長: 藪井 翔太 (名古屋大学) 山田 実 (岐阜工業高等専門学校)
1D2-01 10:30 ~ 装置組合せを説明変数とする良品率予測モデルの製造実績データによる精度評価 ○ 高木 雅哉 (株) 東芝 菅我 朗 (株) 東芝 柳町 武志 (株) 東芝 加納 学 京都大学	1E2-01 10:30 ~ リニア信号機による交通流制御の性能解析 ○ 犬塚 康介 名古屋大学 東 俊一 名古屋大学 丸田 一郎 京都大学 有泉 亮 名古屋大学 浅井 徹 名古屋大学	1F2-01 10:30 ~ 寄生ダイナミクスをもつ大規模複合システムのモデルフリー調整法 ○ 伊藤 隆介 大阪大学 藤崎 泰正 大阪大学
1D2-02 10:45 ~ 発電プラント性能の統計的変化検知手法 ○ 村上 賢哉 富士電機 (株) 石橋 直人 富士電機 (株) 飯坂 達也 富士電機 (株) 松井 哲郎 富士電機 (株) 中嶋 孝広 富士電機 (株)	1E2-02 10:45 ~ 点字ブロック形状の認識に基づくスマートフォンを用いた駅構内ナビゲーション ○ 豊永 悠太 早稲田大学 渡邊 亮 早稲田大学	1F2-02 10:45 ~ ラバーレス空気圧人工筋を用いた3対6筋構造を有する脚部ロボットの開発 ○ 篠崎 晃弘 東海大学 奥山 淳 東海大学
1D2-03 11:00 ~ インパルス試験時のパラメータ同定による電動機固定子巻線の短絡診断 ○ 中村 久栄 (株) トーエネック	1E2-03 11:00 ~ 経路と速度の繰り返し最適化によるモデル予測障害物回避制御 ○ 柴田 浩志 東京都市大学 野中 謙一郎 東京都市大学 関口 和真 東京都市大学	1F2-03 11:00 ~ 箱型制約付き線形 l_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 田中 未来 統計数理研究所, 理化学研究所
1D2-04 11:15 ~ 異なる分解能のリモートセンシングデータを用いたミクセル情報による土地被覆分類結果の比較 ○ 白井 光 秋田大学 景山 陽一 秋田大学	1E2-04 11:15 ~ 右左折を考慮したバーガーズセルオートマトン交通流モデルに対するParticle Swarm Optimizationに基づく最適信号制御 ○ 佐藤 心洋 東京理科大学 甲斐 健也 東京理科大学	1F2-04 11:15 ~ A Generalization of Model Matching for Time Varying Parameter Dependent MIMO Reference Model ○ Sun Hongyuan Nagoya University Asai Toru Nagoya University Azuma Shun-ichi Nagoya University Arizumi Ryo Nagoya University
		1F2-05 11:30 ~ 遺伝子ネットワークに対する発現レベル追従制御器の設計法 ○ 森 禎弘 京都芸織維大学 黒江 康明 京都芸織維大学

G室 (小ホール)	H室 (204)	I室 (206)
11月9日 (土) 10:30～	11月9日 (土) 10:30～	11月9日 (土) 10:30～
1G2 ロボット (2/3) 座長: 原田 宏幸 (北海道大学) 中原健志 (九州産業大学)	1H2 OS25 (2/3): データ駆動制御・推定・予測・認証 座長: 脇谷 伸 (広島大学)	1I2 OS03 (2/3): モーションコントロール 座長: 鈴木 雅康 (宇都宮大学)
1G2-01 10:30～ 周期入力制御による2リンク鉄棒ロボットのエネルギー制御 - 振り上げ・大車輪の実現 - ○ 西木 悠生 室蘭工業大学 梶原 秀一 室蘭工業大学 青柳 学 室蘭工業大学	1H2-01 10:30～ モーションキャプチャにおけるProbabilistic Data Association Filterによる軌道追跡 ○ 菊池 智哉 東京都市大学 野中 謙一郎 東京都市大学 関口 和真 東京都市大学	1I2-01 10:30～ 能動的シミュレーションによるロボットのリアルタイム障害物回避軌道生成 (渦状仮想外力を用いたマルチリンクロボットのデッドロック回避) ○ 元山 風太 東京農工大学 田川 泰敬 東京農工大学 和地 天平 日本大学
1G2-02 10:45～ 周期入力による2点吊り振子の制振制御 ○ 石垣 権大 室蘭工業大学 梶原 秀一 室蘭工業大学 青柳 学 室蘭工業大学	1H2-02 10:45～ 信号射影を用いたEstimated Response Iterative Tuning ○ 藤本 悠介 北九州市立大学	1I2-02 10:45～ 全方向移動機構を有するヒューマノイドロボットJelac-3の設計及び基本動作制御 ○ 向井 誠嗣朗 大阪電気通信大学 井堀 幸祐 大阪電気通信大学 中井 勝也 大阪電気通信大学 鄭 聖熹 大阪電気通信大学
1G2-03 11:00～ 多項式非線形基底を用いたロボットマニピュレータのゲインスケジュールド制御 ○ 石 友真 首都大学東京 花房 健多 首都大学東京 児島 晃 首都大学東京	1H2-03 11:00～ 制御器パラメータの正則化を用いたFRIT ○ 大塚 勝登 電気通信大学 池崎 太一 電気通信大学 金子 修 電気通信大学	1I2-03 11:00～ 周期離散LMIに基づく一脚ホッピングロボットのロバスト姿勢安定化制御 ○ 山崎 貴大 茨城大学 近藤 良 茨城大学 北山 文矢 茨城大学
1G2-04 11:15～ Probabilistic Safe Path Planning with Hybrid A* in Unstructured Environments ○ Schalle Tobias Rainer Toyohashi University of Technology Uchiyama Naoki Toyohashi University of Technology	1H2-04 11:15～ データの自動クラスターリング機構を有するデータベース駆動型制御器の一設計 ○ 中西 宏樹 広島大学 脇谷 伸 広島大学 山本 透 広島大学	1I2-04 11:15～ 弾性関節モデルフィードバックと剛体関節モデルフィードフォワードに基づく垂直多関節ロボットのモーションコントロール ○ 大明 準治 (株) 東芝
1G2-05 11:30～ Developing UGV for Construction Site ○ Bogale Derbew Yenet Ashikaga University Nitta Yoshihiro Ashikaga University Kuba Yorimasa Ashikaga University	1H2-05 11:30～ 予測データを用いたデータベース駆動型制御系の一設計 ○ 岡田 龍二 広島大学 木下 拓矢 広島大学 山本 透 広島大学	1I2-05 11:30～ 剛体モデルを用いたクライミングロボットの身体運動 ○ 島田 明 芝浦工業大学 井元 侑吾 芝浦工業大学
1G2-06 11:45～ モンテカルロモデル予測制御による着地衝撃を考慮したZMP軌道追従制御 ○ 安藤 日出海 筑波大学 仲谷 真太郎 筑波大学 伊達 央 筑波大学 Suleiman Wael Universite de Sherbrooke	1H2-06 11:45～ フィードフォワード制御のデータ駆動型設計における制御性能解析 ○ 小林 史弥 電気通信大学 定本 知徳 電気通信大学 金子 修 電気通信大学	

J室 (207)	K室 (104)	L室 (105)
11月9日 (土) 10:30~	11月9日 (土) 10:30~	11月9日 (土) 10:30~
1J2 OS19 (2/3): AI・IT・RTを活用した農林業の ロボスト化 座長: 花島 直彦 (室蘭工業大学)	1K2 OS02 (2/2): SICE計測制御エンジニア 座長: 高田 晴夫 (元 三菱ケミカルエンジニアリング)	1L2 OS06 (2/2): プロセスシステムの制御・監視・最適化 座長: 増田 士朗 (首都大学東京)
1J2-01 10:30 ~ カボチャ自動収穫における果実認識 ○ 荒井 ルシア 北見工業大学 楊 亮亮 北見工業大学 星野 洋平 北見工業大学 曹 羸 北見工業大学	1K2-01 10:30 ~ 化学プラントにおけるデータ解析適用例 ○ 山中 翔太 三菱ケミカル (株) 佐中 俊哉 三菱ケミカル (株) 澤井 義人 三菱ケミカル (株)	1L2-01 10:30 ~ Qualitative physical modelling for a statistical process monitoring of multi-phase batch processes ○ Xia Junqing Tokyo University of Agriculture and Technology Yamashita Yoshiyuki Tokyo University of Agriculture and Technology
1J2-02 10:45 ~ 深度画像に基づくレタス自動収穫装置の走行経路生成 ○ 中井 貴之 信州大学 千田 有一 信州大学 宇佐美 智之 信州大学	1K2-02 10:45 ~ 外乱オブザーバを用いた全方向移動台車のセンサレス パワーアシスト制御と操作性の評価 ○ 川上 大智 豊橋技術科学大学 三好 孝典 長岡技術科学大学	1L2-02 10:45 ~ ハイブリッドモデルによる化学プロセスの異常診断 ○ 中野 玄 東京農工大学 山下 善之 東京農工大学
1J2-03 11:00 ~ 圃場における自律走行を目的としたRGB-Dセンサによる 畝のロボストな認識法および制御系の提案 ○ 藤田 隼輔 北海道大学 小林 幸徳 北海道大学 江丸 貴紀 北海道大学 RAVANKAR Ankit 北海道大学	1K2-03 11:00 ~ ローコストなメカトロ制御の実現 ○ 中島 健二 カルソニックカンセイ (株) 長門 達也 カルソニックカンセイ (株) 栗原 勇樹 カルソニックカンセイ (株)	1L2-03 11:00 ~ 現場オペレータのためのネットワーク監視インター フェイスの提案 ○ 飯高 邦和 名古屋工業大学 鷺見 碧 名古屋工業大学 橋本 芳宏 名古屋工業大学 浜口 孝司 名古屋工業大学
1J2-04 11:15 ~ スライディングモード制御を用いた小型船型除草ロ ボットの経路追従制御 ○ 青柳 啓太 芝浦工業大学 伊藤 和寿 芝浦工業大学	1K2-04 11:15 ~ 部分測定データを利用した超高压反応装置内部の温度 分布推定 ○ 森 芳立 横河ソリューションサービス(株)	1L2-04 11:15 ~ 直接法を用いたCzochralskiプロセスの同定 ○ 入谷 賢佑 京都大学 加藤 祥太 京都大学 金 尚弘 京都大学 藤原 俊幸 (株) SUMCO 水田 匡彦 (株) SUMCO 加納 学 京都大学 外輪 健一郎 京都大学
1J2-05 11:30 ~ 空撮を用いたスクミリンゴガイのマッピング技術の検 討 ○ 長野 陸 北九州市立大学 藤本 悠介 北九州市立大学 永原 正章 北九州市立大学		

M室 (201)		
11月9日 (土) 10:30~		
1M2 OS14: ソフトマシン		
座長: 細矢 直基 (芝浦工業大学) 石井 康之 (芝浦工業大学)		
1M2-01 10:30 ~ やわらかい強相関電子材料の圧力下物性		
○ 石井 康之 芝浦工業大学 データ フスビタサリ 芝浦工業大学 渡邊 功雄 (国研) 理化学研究所		
1M2-02 10:45 ~ 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 フレマチャンドラ チンタカ 芝浦工業大学		
1M2-03 11:00 ~ 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 細矢 直基 芝浦工業大学 前田 真吾 芝浦工業大学 梶原 逸朗 北海道大学		
1M2-04 11:15 ~12:00 総合討論		

A室 (中ホールA)	B室 (中ホールB)	C室(101)
11月9日 (土) 13:00~	11月9日 (土) 13:00~	11月9日 (土) 13:00~
1A3 OS17 (3/4): IoT時代に向けた離散事象・ネットワークシステムの制御 座長: 高井 重昌 (大阪大学)	1B3 OS10 (1/4): 確率システム制御理論のプレイクスルーを目指して 座長: 西村 悠樹 (鹿児島大学)	1C3 OS24 (1/2): 未来社会に向けた制御技術・制御理論 座長: 早川 朋久 (東京工業大学)
1A3-01 13:00 ~13:45 ガウス過程による自己駆動型制御器の設計 ○ 橋本 和宗 大阪大学	1B3-01 13:00 ~13:45 確率的動特性をもつ離散時間系の制御 ○ 細江 陽平 京都大学	1C3-01 13:00 ~ 需要家に自由な意思決定を許す節電制御 ○ 柴崎 紗菜 慶應義塾大学 ○ 荒幡 充 慶應義塾大学 ○ 井上 正樹 慶應義塾大学
1A3-04 13:45 ~ 多目的利己的ルーティングゲームにおけるポテンシャルについて ○ 金澤 尚史 大阪大学	1B3-04 13:45 ~ 近似モデルに基づく離散時間確率システムの準大域的実用確率漸近安定性の十分条件 ○ 佐藤 訓志 大阪大学 ○ 片山 仁志 静岡大学	1C3-02 13:15 ~ 複数の電力市場を想定した分散型エネルギー資源のグリゲーション手法に関する考察 ○ 飯野 穰 早稲田大学 ○ 林 泰弘 早稲田大学
1A3-05 14:00 ~ 線形最小二乗平均推定を用いたセンサ配置 ○ 小原 晃 岡山大学 ○ 岡野 訓尚 岡山大学 ○ 平田 健太郎 岡山大学 ○ 中村 幸紀 岡山大学	1B3-05 14:00 ~ 分布形状を仮定しない確率的モデルの学習法 ○ 金田 泰昌 東京都立産業技術研究センター ○ 鈴木 聡 東京都立産業技術研究センター ○ 入月 康晴 東京都立産業技術研究センター	1C3-03 13:30 ~ 利用者との待ち合わせを考慮した電気自動車の自動配車のための最適走行制御 ○ 成沢 賢 九州大学 ○ 湯野 剛史 九州大学 ○ 川邊 武俊 九州大学 ○ 溝尻 太一 日産自動車 (株) ○ 下村 倫子 日産自動車 (株)
1A3-06 14:15 ~ Behavior of Discrete-event Control Systems on Multi-dimensional Lattice Coordinates and Stability Considerations ○ Okuyama Yoshifumi Humanitech Laboratory	1B3-06 14:15 ~ 最適輸送理論に基づいた確率システムの確率分布の制御 ○ 星野 健太 京都大学	1C3-04 13:45 ~ Bi-level Control for Connected and Automated Vehicles at Signal-free Intersections: A Performance Analysis ○ Mohamad Nor Mohamad Hafizulazwan Keio University ○ Namerikawa Toru Keio University
		1C3-05 14:00 ~ 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 雄太郎 金沢工業大学 ○ 久島 康嘉 金沢工業大学 ○ 河合 宏之 金沢工業大学 ○ 村尾 俊幸 金沢工業大学 ○ 河合 康典 石川高専 ○ 岸谷 都 石川県済生会金沢病院

D室 (102)	E室 (107)	F室 (108)
11月9日 (土) 13:00～	11月9日 (土) 13:00～	11月9日 (土) 13:00～
1D3 OS26 (1/2): スマート・適応制御技術の理論と応用 座長: 宮里 義彦 (統計数理研究所)	1E3 医療・福祉 (1/2) 座長: 森下 武志 (桐蔭横浜大学) 花原 和之 (岩手大学)	1F3 制御系設計 (3/3) 座長: 豊田 充 (首都大学東京) 田中 孝之 (北海道大学)
1D3-01 13:00 ~ 一次・二次遅れ+むだ時間系に対する最適ロバストPID制御 ○ 佐藤 孝雄 兵庫県立大学 Vilanova Ramon Universitat Autònoma de Barcelona 堀部 洋平 兵庫県立大学 小西 康夫 兵庫県立大学	1E3-01 13:00 ~ 位相的データ解析を用いたコオロギの脳CT画像のセグメンテーション ○ 萩尾 優吾 大阪大学 南 裕樹 大阪大学 石川 将人 大阪大学	1F3-01 13:00 ~ 不感帯のある全方向移動ロボットの Control Allocation ○ 高野 航一 明治大学 市原 裕之 明治大学
1D3-02 13:15 ~ ハイブリッドデータベース駆動型制御系の一設計 ○ 藤原 啓示 広島大学 木下 拓矢 広島大学 山本 透 広島大学	1E3-02 13:15 ~ 磁場不均一を考慮した磁気共鳴画像からの腫瘍領域抽出手法の一提案 ○ 田中 喜大 神戸大学 國領 大介 神戸大学 貝原 俊也 神戸大学 藤井 信忠 神戸大学 熊本 悦子 神戸大学	1F3-02 13:15 ~ 状態予測制御を用いたむだ時間及び振動系を含む直動型倒立振り子の安定化制御 ○ 山本 誠也 明治大学 阿部 直人 明治大学
1D3-03 13:30 ~ 参照モデル情報を考慮した制御性能指数と制御器調整 ○ 大西 義浩 愛媛大学 木下 拓矢 広島大学 山本 透 広島大学	1E3-03 13:30 ~ 腹腔臓器に対するMRガイド下集束超音波治療適用に向けた高速照射位置追従手法の提案 ○ 仲川 侑介 神戸大学 國領 大介 神戸大学 貝原 俊也 神戸大学 藤井 信忠 神戸大学 熊本 悦子 神戸大学	1F3-03 13:30 ~ 自動交渉のフィードバックシステムによる定式化と解析 ○ 津村 幸治 東京大学
1D3-04 13:45 ~ ヘルスインデックス™によるPIDパラメータの適応再調整 ○ 田中 雅人 アズビル (株)	1E3-04 13:45 ~ 非接触歩行動作計測技術を用いた歩行動作の不自由度の識別技術 ○ 栗田 耕一 近畿大学	1F3-04 13:45 ~ 閉ループ特性を保存するデジタル再設計法の状態空間表現への拡張 ○ 武藤 寛明 茨城大学 矢木 啓介 茨城大学 森 善一 茨城大学
1D3-05 14:00 ~ 離散時間系に対する適応PFCを用いた2自由度出力フィードバック制御系設計 ○ 藤井 聖也 広島大学 水本 郁朗 熊本大学 山本 透 広島大学		1F3-05 14:00 ~ 情報伝達長を考慮した連結ピン組織構造の最上位層との関係追加 ○ 澤田 清 流通科学大学
		1F3-06 14:15 ~ 逆時間シミュレーションによる最適軌道データベースの効率的な構築とデータ駆動型最適制御 ○ 大津 智宏 京都大学 丸田 一郎 京都大学 藤本 健治 京都大学

G室 (小ホール)	H室 (204)	I室 (206)
11月9日 (土) 13:00~	11月9日 (土) 13:00~	11月9日 (土) 13:00~
1G3 ロボット (3/3) 座長: 姜 兆慧 (広島工業大学) 星野 洋平 (北見工業大学)	1H3 OS25 (3/3): データ駆動制御・推定・予測・認証 座長: 増田 士朗 (首都大学東京)	1I3 OS03 (3/3): モーションコントロール 座長: 宮崎 敏昌 (長岡技術科学大学)
1G3-01 13:00 ~ 柔軟双胴クローラd-FlexCrawの開発 ○ 大須賀 公一 大阪大学 衣笠 哲也 岡山理科大学 宮本 直輝 岡山理科大学 林 良太 岡山理科大学 吉田 浩治 岡山理科大学	1H3-01 13:00 ~ むだ時間系に対するデータ駆動制御型参照値整形 ○ 桑原 圭佑 電気通信大学 定本 知徳 電気通信大学 金子 修 電気通信大学	1I3-01 13:00 ~ 評価値が多峰性を有する自律移動ロボットの走行制御へのモンテカルモデル予測制御の適用 ○ 戸田 達也 筑波大学 仲谷 真太郎 筑波大学 伊達 央 筑波大学 丸山 勉 筑波大学
1G3-02 13:15 ~ 磁石結合・分離機構を搭載した非自走型群ロボットによる協調行動の実現 ○ 重吉 比呂 大阪大学 末岡 裕一郎 大阪大学 木田 友葉 大阪大学 角田 祐輔 大阪大学 大須賀 公一 大阪大学	1H3-02 13:15 ~ 入出力データを用いたYoulaパラメータの分母・分子多項式調整 ○ 長瀬 瑛 三重大学 弓場井 一裕 三重大学 矢代 大祐 三重大学 駒田 諭 三重大学	1I3-02 13:15 ~ 時間軸状態制御形における入力時間の補正によるオンオフ駆動型履帯車両の制御 ○ 三橋 朋也 信州大学 林 晴貴 信州大学 千田 有一 信州大学 種村 昌也 信州大学
1G3-03 13:30 ~ SEA駆動の2足ロボットの歩行・走行軌道の最適化 ○ 畑野 直樹 東京工業大学 矢野 遼人 東京工業大学 山北 昌毅 東京工業大学	1H3-03 13:30 ~ データ変換法による直接データ駆動制御(D-DDC) ○ 丹羽 創生 東京理科大学 中山 徹郎 東京理科大学 加藤 清敬 東京理科大学	1I3-03 13:30 ~ 正実性に基づいた単相PWMインバータの制御器設計 ○ 秋葉 惇平 千葉大学 小岩 健太 千葉大学 劉 康志 千葉大学 残間 忠直 千葉大学
1G3-04 13:45 ~ 回り階段も移動可能な直交4脚車輪ロボットの開発(階段移動アルゴリズムの考案とシミュレーション) ○ 大越 光一 電気通信大学 森 瑞貴 電気通信大学 金森 哉史 電気通信大学	1H3-04 13:45 ~ データを用いた安定かつ最小位相なH ∞ 制御器の設計 ○ 森田 晃史 三重大学 弓場井 一裕 三重大学 矢代 大祐 三重大学 駒田 諭 三重大学	1I3-04 13:45 ~ 確率モデル予測制御による自動車の追突防止と加速度軌道整形 ○ 水島 嘉秀 東京都市大学 野中 謙一郎 東京都市大学 大川 功 (株) デンソー
1G3-05 14:00 ~ 直動側面閉鎖機構を用いたアイリスロボットハンドの提案 ○ 谷田貝 凌太 神奈川大学 江上 正 神奈川大学	1H3-05 14:00 ~ 擬似参照信号を用いた二自由度制御系に対するデータ駆動型応答予測 ○ 緒方 健成 電気通信大学 金子 修 電気通信大学	1I3-05 14:00 ~ PWM型入力系に対する厳密線形化則の切り換えによる出力完全追従制御 ○ 爲國 康太 宇都宮大学 鈴木 雅康 宇都宮大学 平田 光男 宇都宮大学
1G3-06 14:15 ~ プレフィルタとポストフィルタを用いた多入力多出力システムにおける量子化ノイズの抑制 ○ 西郷 祐貴 熊本大学 岡島 寛 熊本大学 青木 郁弥 熊本大学 松永 信智 熊本大学	1H3-06 14:15 ~ 定値制御系における勾配推定に基づくデータ駆動繰り返し制御器調整 ○ 増田 士朗 首都大学東京	

J室 (207)	K室 (104)	L室 (105)
11月9日 (土) 13:00~	11月9日 (土) 13:00~	11月9日 (土) 13:00~
1J3 OS19 (3/3): AI・IT・RTを活用した農林業の ロボスト化 座長: 田島 悠介 (北海道科学大学)	1K3 OS13 (1/2): 精密計測・制御の産業応用 座長: 高梨 宏之 (日本大学)	1L3 OS09 (1/2): 複雑ダイナミクスと制御 座長: 小西 啓治 (大阪府立大学)
1J3-01 13:00 ~ 超臨界ホップ分岐場を用いた経路生成レギュレータ による四輪車両の走行制御 ○ 國安 宗也 室蘭工業大学 花島 直彦 室蘭工業大学 稲邊 翔太 室蘭工業大学 藤平 祥孝 室蘭工業大学 水上 雅人 室蘭工業大学	1K3-01 13:00 ~ 圧力脈動の帯域を考慮した繰返し制御による空圧式除 振台の振動補償 ○ 中村 幸紀 岡山大学 野口 裕喜 東京農工大学 涌井 伸二 東京農工大学	1L3-01 13:00 ~ Application of Koopman Mode Decomposition to RLC-Circuit Modeling of Heat-Transfer Dynamics in a Large Open Space ○ Masaki Izumi Osaka Prefecture University Susuki Yoshihiko Osaka Prefecture University Mezić Igor University of California, Santa Barbara Ishigame Atsushi Osaka Prefecture University
1J3-02 13:15 ~ 農作業支援ロボットの軌間人追従走行 ○ 萬 礼応 慶應義塾大学 石上 玄也 慶應義塾大学 高橋 正樹 慶應義塾大学	1K3-02 13:15 ~ 一次経路特性を考慮したAMDによる振動抑制の実機検 証 ○ 谷口 国広 岡山大学 中村 幸紀 岡山大学 平田 健太郎 岡山大学 岡野 訓尚 岡山大学 守安 信夫 倉敷化工 (株)	1L3-02 13:15 ~ 離散力学と非線形最適化を融合した手法に基づく2次元 膜上における図形生成制御 ○ 八住 拓利 東京理科大学 甲斐 健也 東京理科大学
1J3-03 13:30 ~ ハウス内における赤外線カメラを利用したピーマンの 検出 ○ 多田 敬佑 高知工科大学 岡 宏一 高知工科大学 原田 明德 高知工科大学 栗原 徹 高知工科大学	1K3-03 13:30 ~ 食事介護シミュレータ用舌モデルにおけるセンサ信号 のキャリブレーション ○ 三谷 篤史 札幌市立大学 村松 真澄 札幌市立大学	1L3-03 13:30 ~ 多モード2次元区分的アファインシステムに対する出力 フィードバックによるリミットサイクル制御 -パラ メータの追加による設計条件の緩和- ○ 知久 真吾 東京理科大学 甲斐 健也 東京理科大学
1J3-04 13:45 ~ ホウレンソウ自動収穫装置におけるピッチ角揺動を抑制 した根切り刃経路の生成 ○ 前垣 誉吉 信州大学 柳澤 曙太 信州大学 千田 有一 信州大学 成澤 慶宜 信州大学	1K3-04 13:45 ~ 漏れ孔を通過する気体拡散量の評価 ○ 平田 真央 (株) フクダ 北条 勉 (株) フクダ 原 努 (株) フクダ 猪俣 順 (株) フクダ	1L3-04 13:45 ~ サンプル値結合による非線形ネットワークシステムの 同期条件 ○ 酒井 佳奈子 首都大学東京 小口 俊樹 首都大学東京

M室 (201)		
11月9日 (土) 13:00~		
1M3 OS22: 多層防御システムとしての協調型ホワイトリストとその取組 座長: 細川 嵩 (制御システムセキュリティセンター)		
1M3-01 13:00 ~ 制御システムにおける協調ホワイトリスト防御システムの実装と評価 ○ 茄子川 慈苑 制御システムセキュリティセンター 細川 嵩 制御システムセキュリティセンター 木内 誠 制御システムセキュリティセンター		
1M3-02 13:15 ~ ホワイトリスト型攻撃検知機能のIoT機器向けGW装置への実装とビルオートメーションシステムでの検証 ○ 山口 晃由 三菱電機 (株) 市川 幸宏 三菱電機 (株) 大松 史生 三菱電機 (株)		
1M3-03 13:30 ~ 制御システムの通信フロー及びアプリケーションプロトコルを考慮したホワイトリストの生成方法の提案 ○ 前田 一平 CSSC, 倉敷芸術科学大学 榎本 真俊 横浜商科大学 細川 嵩 CSSC 矢野 大機 アラクサラネットワークス 村山 公保 倉敷芸術科学大学		
1M3-04 13:45 ~ 協調型ホワイトリストにおけるPLCの縮退運転システムについて ○ 藤田 真太郎 電気通信大学 澤田 賢治 電気通信大学 新 誠一 電気通信大学 細川 嵩 制御システムセキュリティセンター		
1M3-05 14:00 ~ ホワイトリスト型通信機器のビル分野への社会実装に関する考察 ○ 竹内 祐英 制御システムセキュリティセンター 木内 誠 制御システムセキュリティセンター		

A室 (中ホールA)	B室 (中ホールB)	C室(101)
11月9日 (土) 14:45~	11月9日 (土) 14:45~	11月9日 (土) 14:45~
1A4 OS17 (4/4): IoT時代に向けた離散事象・ネットワークシステムの制御 座長: 林直樹 (大阪大学)	1B4 OS10 (2/4): 確率システム制御理論のプレイクスルーを目指して 座長: 佐藤訓志 (大阪大学)	1C4 OS24 (2/2): 未来社会に向けた制御技術・制御理論 座長: 早川朋久 (東京工業大学)
1A4-01 14:45 ~ 自己駆動型切り替えビニング制御と車群制御への応用 ○ 安藤 駿 北海道大学 小林 孝一 北海道大学 山下 裕 北海道大学	1B4-01 14:45 ~ ラフバス解析に基づく確率リャプノフ安定論の再構築可能性について ○ 西村 悠樹 鹿児島大学	1C4-01 14:45 ~ エレベータ故障を想定したPID耐故障制御のパイロット評価 ○ 佐藤 昌之 宇宙航空研究開発機構 高瀬 諒一 東京大学 鈴木 真二 東京大学
1A4-02 15:00 ~ 車群合流および分離のための切り替え型ビニング制御 ○ 若狭 拓馬 電気通信大学 永谷 禎基 電気通信大学 澤田 賢治 電気通信大学 新 誠一 電気通信大学	1B4-02 15:00 ~ ブルノイズを用いたディザ量子化制御に関する考察 ○ 森田 亮介 岐阜大学	1C4-02 15:00 ~ 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 石井 秀明 東京工業大学
1A4-03 15:15 ~ フォーメーション形状によって方向付けしたマルチエージェントシステムの移動制御 ○ 椋間 一徳 京都大学	1B4-03 15:15 ~15:45 機械装置による量子力学的な計算 ○ 伊丹 哲郎 兵庫県立大学 松井 伸之 兵庫県立大学 礪川 悌次郎 兵庫県立大学	1C4-03 15:15 ~ サイバー攻撃下におけるエージェント系の被覆問題 ○ 中原 華奈 東京工業大学 石井 秀明 東京工業大学
1A4-04 15:30 ~ スマートモビリティのための動的経路制御 ○ 吉富 建興 北九州市立大学 藤本 悠介 北九州市立大学 永原 正章 北九州市立大学		1C4-04 15:30 ~ 予約の買い戻しを導入したレベニューマネジメントモデルの構築 ○ 高橋 翔 東京工業大学 早川 朋久 東京工業大学
1A4-05 15:45 ~ 切り替え型状態推定器による2自由度制御 ○ 牧 泰宏 奈良先端科学技術大学院大学 今林 亘 奈良先端科学技術大学院大学 杉本 謙二 奈良先端科学技術大学院大学		

D室 (102)	E室 (107)	F室 (108)
11月9日 (土) 14:45~	11月9日 (土) 14:45~	11月9日 (土) 14:45~
1D4 OS26 (2/2): スマート・適応制御技術の理論と応用 座長: 水本 郁朗 (熊本大学)	1E4 医療・福祉 (2/2) 座長: 中原健志 (九州産業大学) 國領 大介 (神戸大学)	1F4 非線形制御 (1/3) 座長: 高橋 正樹 (慶応義塾大学) 東 俊一 (名古屋大学)
1D4-01 14:45 ~ 放物型分布定数系の有限次元適応H ∞ コンセンサス制御 ~有向グラフの場合~ ○ 宮里 義彦 統計数理研究所	1E4-01 14:45 ~ 消化管走行カプセル駆動アクチュエーターの制御分析 ○ 山田 空音 桐蔭横浜大学 五十嵐 光輝 桐蔭横浜大学 森下 武志 桐蔭横浜大学	1F4-01 14:45 ~ 出力制約付き極値制御設計法の提案 ○ 加藤 啓太郎 東京電機大学 日高 浩一 東京電機大学 大森 浩亮 慶應義塾大学
1D4-02 15:00 ~ オムニホイール移動ロボットの斜面における追従性能 向上手法の提案 ○ 山田 涼裕 北海道大学 小林 幸徳 北海道大学 江丸 貴紀 北海道大学 Ravankar Ankit 北海道大学	1E4-02 15:00 ~ 動脈フィルター残留気泡除去装置の揺動周波数に関する調査 ○ 松戸 里紗 桐蔭横浜大学 森下 武志 桐蔭横浜大学	1F4-02 15:00 ~ システム蘇生変換を用いた入カアフィン非線形システムに対する連続レギュレーション画像設計 ○ 高井 麻希 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学
1D4-03 15:15 ~ ある円柱周リ剥離流のフィードバック制御系における 極値探索法による流速観測位置の最適化 ○ 中野 壮毅 名古屋大学 椿野 大輔 名古屋大学	1E4-03 15:15 ~ 人工心臓のローラーポンプ操作を支援する外付け簡易 制御装置の試作 ○ 宮澤 悠太 桐蔭横浜大学 森下 武志 桐蔭横浜大学	1F4-03 15:15 ~ 有限時間整定フィルタを用いたロボットアームの制御 ○ 井上 太吉 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学
1D4-04 15:30 ~ 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 大森 浩亮 慶應義塾大学	1E4-04 15:30 ~ 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 京都工芸繊維大学 澤田 祐一 京都工芸繊維大学 東 善之 京都工芸繊維大学 荒井 雅史 京都工芸繊維大学 大畑 光司 京都大学 川崎 詩歩未 京都大学 坪山 直生 佛教大学 高橋 玲 サンコール (株) 藤田 泰士 サンコール (株) 青木 晋 サンコール (株) 牧原 幸伸 大日本印刷 (株) 川口 翔平 大日本印刷 (株)	1F4-04 15:30 ~ 物理機能モデルを活用した非線形システムの状態量推 定 ○ 米沢 平成 北海道大学 梶原 逸朗 北海道大学 西留 千晶 キャテック(株) 波多野 崇 マツダ(株) 坂田 将人 マツダ(株) 平松 繁喜 マツダ(株)
		1F4-05 15:45 ~ 時変なサンプリング区間を持つサンプル値厳密フィー ドバック系の低次元オブザーバの設計 ○ 片山 仁志 静岡大学
		1F4-06 16:00 ~ 非線形ディスクリプタシステムに対する平均値の定理 とPSOに基づくオブザーバ設計 ○ 長谷川 敬祐 大阪府立大学 小林 友明 大阪府立大学

G室 (小ホール)	H室 (204)	I室 (206)
11月9日 (土) 14:45~	11月9日 (土) 14:45~	11月9日 (土) 14:45~
1G4 OS16: ソフトロボットのシステム理論 座長: 望山 洋 (筑波大学)	1H4 システム理論 座長: 佐伯 正美 (広島大学) 花島 直彦 (室蘭工業大学)	1I4 マルチエージェントシステム 座長: 市原 裕之 (明治大学) 山北 昌毅 (東京工業大学)
1G4-01 14:45 ~ 無脳制御モジュールを用いたソフトロボットの適応的運動生成: 第一報, イモムシ型ロボットへの適用 ○ 荒木 俊行 大阪大学 増田 容一 大阪大学 石川 将人 大阪大学	1H4-01 14:45 ~ ホロノミック勾配法を用いた離散時間マルコフ過程の周辺分布の最大化 ○ 庵 智幸 京都大学 大塚 敏之 京都大学	1I4-01 14:45 ~ デュアル制御器による高速・高精度な被覆制御 ○ 伊藤 凌典 名古屋大学 東 俊一 名古屋大学 有泉 亮 名古屋大学 浅井 徹 名古屋大学
1G4-02 15:00 ~ 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 石川 将人 大阪大学	1H4-02 15:00 ~ 演算時間遅れを考慮したサンプル値系におけるL2/L2準ハンケルノルムの計算法とL2/L2ハンケル作用素 ○ 原 洋揮 京都大学 萩原 朋道 京都大学	1I4-02 15:00 ~ 部分多様体上へのフォーメーション制御に関する考察 ○ 横田 修太 明治大学 市原 裕之 明治大学
1G4-03 15:15 ~ 弾性体の共振を利用した流線形小型水中ロボットの開発 ○ 武居 直行 首都大学東京 稲葉 亜佑美 首都大学東京 小林 優美 首都大学東京 望山 洋 筑波大学	1H4-03 15:15 ~ 周期的線形時変システムのLMIに基づく安定性解析 ○ 堺 光徳 名古屋大学 浅井 徹 名古屋大学 有泉 亮 名古屋大学 東 俊一 名古屋大学	1I4-03 15:15 ~ 群集誘導のモデル化と評価 ○ 村松 勇輝 首都大学東京 児島 晃 首都大学東京
1G4-04 15:30 ~ ソフトロボティクスのシステム理論への展望 ○ 望山 洋 筑波大学	1H4-04 15:30 ~ ハイブリッドシステムの有限時間最適制御問題に対する形式検証に基づく解法 ○ 小島 千昭 富山県立大学 中村 正樹 富山県立大学 榊原 一紀 富山県立大学	1I4-04 15:30 ~ 遅延を考慮した2重積分型マルチエージェントシステムの収束性解析 ○ 滝澤 健一 首都大学東京 児島 晃 首都大学東京
1G4-05 15:45 ~ 人間関節インピーダンス推定のための閉ループ弾性体の飛び移り座屈機構で生じる瞬発力の評価 ○ 矢木 啓介 茨城大学 森 善一 茨城大学 望山 洋 筑波大学	1H4-05 15:45 ~ 閉ループ位相的動的な調整により振動振幅を目標値一定とする定常発振制御系の安定性解析 ○ 小林 泰秀 長岡技術科学大学	1I4-05 15:45 ~ マルチエージェントシステムにおける量子化誤差による合意値への影響 ○ 堀江 風哉 岐阜大学 森田 亮介 岐阜大学 伊藤 聡 岐阜大学
	1H4-06 16:00 ~ 時変な座標変換が非線形システムの安定性を崩さないための条件について ○ 福井 善朗 九州工業大学	1I4-06 16:00 ~ 3次元空間上での複数のエージェントによる指定された過渡応答を有する協調制御 ○ 澤田 志門 東海大学 奥山 淳 東海大学

J室 (207)	K室 (104)	L室 (105)
11月9日 (土) 14:45~	11月9日 (土) 14:45~	11月9日 (土) 14:45~
1J4 機械学習とその応用 座長： 櫻井 光広 (職業能力開発総合大学校) 藤崎 泰正 (大阪大学)	1K4 OS13 (2/2): 精密計測・制御の産業応用 座長： 中村 幸紀 (岡山大学)	1L4 OS09 (2/2): 複雑ダイナミクスと制御 座長： 小口 俊樹 (首都大学東京)
1J4-01 14:45 ~ 鉄道荷役計画における収集、搬入動作同時獲得のための強化学習 ○ 高田 神一 大阪工業大学 平嶋 洋一 大阪工業大学	1K4-01 14:45 ~ 繰返し制御の古典的解釈に基づく空圧式除振装置の外乱抑制 ○ 加藤 勇也 東京農工大学 高木 山河 東京農工大学 涌井 伸二 東京農工大学	1L4-01 14:45 ~ 閾値制御で結合された発振器ネットワークの同期現象 ○ 佐野 徹 大阪府立大学 伊藤 岳大 日本電気 (株) 若山 永哉 日本電気 (株) 小西 啓治 大阪府立大学 吉田 晃基 大阪府立大学 原 尚之 大阪府立大学 小川 雅嗣 日本電気 (株)
1J4-02 15:00 ~ 深層強化学習を用いた倒立振り子の振り上げ安定化制御 ○ 瀧口 陽平 職業能力開発総合大学校 櫻井 光広 職業能力開発総合大学校 小野寺 理文 職業能力開発総合大学校	1K4-02 15:00 ~ 射出成形機における衝突を考慮した位置と力のハイブリッド制御 ○ 箕田 幸太郎 東京農工大学 涌井 伸二 東京農工大学 堀田 大吾 住友重機械工業 (株) 森田 洋 住友重機械工業 (株)	1L4-02 15:00 ~ 安定多様体法を用いたAcrobotの不安定平衡点間遷移制御実験 ○ 竹田 賢矢 南山大学 坂本 登 南山大学 中島 明 南山大学 古川 大輝 南山大学 星野 紘輝 南山大学 野々 雄斗 南山大学
1J4-03 15:15 ~ 八郎湖の水質状況推定を目的としたUAVデータによる擬似的な分解能向上 ○ 松井 解 秋田大学 白井 光 秋田大学 景山 陽一 秋田大学 横山 洋之 秋田大学	1K4-03 15:15 ~ 冗長入力を有するMIMOシステムに対するデータ駆動型一般化最小分散制御系の一設計 ○ 脇谷 伸 広島大学 Sneha Sharma 広島大学 山本 透 広島大学	1L4-03 15:15 ~ バイアスを伴った結合位相振動子によって駆動されるロボット群の円形フォーメーション形成実験 ○ 藤井 尚史 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
1J4-04 15:30 ~ 全方位カメラを用いた発話者判別に関する基礎検討 ○ 中村 悦郎 秋田大学 景山 陽一 秋田大学 白須 礎成 日本ビジネスシステムズ (株)		1L4-04 15:30 ~ グラフラプラシアン行列に対する相異なる固有値の同時分散推定に関する一考察 ○ 吉田 翔太 宇都宮大学 鈴木 雅康 宇都宮大学 平田 光男 宇都宮大学

M室 (201)		
11月9日 (土) 14:45~		
1M4 無人航空機		
座長： 岡 宏一 (高知工科大学) 衣笠 哲也 (岡山理科大学)		
1M4-01 14:45 ~ 超音波の高調波を用いた飛行ロボットの屋内自律飛行制御		
○ 右手 直人 東京理科大学 中野 敬太 東京理科大学 加藤 清敬 東京理科大学		
1M4-02 15:00 ~ 翼素理論に基づくインテリジェントアンプによるマルチコプタの外乱抑制モータ制御		
○ 萩原 結輝 東京理科大学 菊地 拓也 東京理科大学 久本 諒 東京理科大学 加藤 清敬 東京理科大学		
1M4-03 15:15 ~ ドローンのエネルギー消費のモデル化		
○ 大黒 嵩浩 徳島大学 池田 建司 徳島大学		
1M4-04 15:30 ~ 複数クアッドコプタによる自律巡回と不審者追跡の実機検証		
○ 竹内 和 東京都市大学 関口 和真 東京都市大学 野中 謙一郎 東京都市大学		
1M4-05 15:45 ~ カメラ映像に基づいた小型UAVの自律協調飛行制御に関する研究		
○ 藤本 大輝 佐賀大学 佐藤 和也 佐賀大学		
1M4-06 16:00 ~ 一部のロータが停止したヘキサコプタにおけるクォータニオンモデルを用いた非線形モデル予測制御		
○ 青木 佑介 京都大学 浅野 雄太 三菱電機 (株) 本田 瑛彦 三菱電機 (株) 元岡 範純 三菱電機 (株) 大塚 敏之 京都大学		

特別会議場		
11月9日（土）16:30～17:30		
特別講演		
宇宙産業のこれからと北海道への期待 永田晴紀 先生 北海道大学		

	B室 (中ホールB)	C室(101)
	11月10日 (日) 09:00~	11月10日 (日) 09:00~
	2B1 OS10 (3/4): 確率システム制御理論のプレイクスルーを目指して 座長: 佐藤 訓志 (大阪大学)	2C1 OS12: スマート構造システム 座長: 西垣 勉 (近畿大学) 奥川 雅之 (愛知工業大学)
	2B1-01 9:00 ~ グラフ理論的アプローチによる確率プリアンネットワークの制御 ○ 小林 孝一 北海道大学	2C1-01 9:00 ~ 変位の積分をポジティブフィードバックする振動制御 (IRC) の一設計法: 周波数応答を直接利用した設計 ○ 高木 賢太郎 名古屋大学 松本 壮史 名古屋大学 敷井 将太 名古屋大学 井上 剛志 名古屋大学
	2B1-02 9:15 ~ 線形システムに対するモンテカルロモデル予測制御の収束性に関する考察 ○ 仲谷 真太郎 筑波大学 伊達 央 筑波大学	2C1-02 9:15 ~ 圧電アクチュエータを用いたセミアクティブ振動制御のためのモデル予測制御器の制御ホライズンのブロッキングによる計算負荷低減 ○ 中原 健志 九州産業大学 横原 幹十郎 東北大学
	2B1-03 9:30 ~ 制御バリア関数を用いた外乱を抑制するヒューマンアシスト制御 ○ 林 優花 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学	2C1-03 9:30 ~ Semi-active vibration control of a double shell railway car-body model using bonded Piezo-electric Patch Configuration and an integrated shunt circuit ○ Das Silabhadra Hokkaido university Gupta Ashish Hokkaido university Kobayashi Yukinori Hokkaido university Yamamoto Katsuya Railway Technical Research Institute Takigami Tadao Railway Technical Research Institute Asahina Mineyuki Railway Technical Research Institute Emaru Takanori Hokkaido university Ravankar Ankit Hokkaido university
	2B1-04 9:45 ~ 機会制約付き最適化問題におけるARIMAモデルを用いたデータセンターの省電力運用 ○ 小林 恒輝 奈良先端科学技術大学院大学 小蔵 正輝 奈良先端科学技術大学院大学 杉本 謙二 奈良先端科学技術大学院大学	2C1-04 9:45 ~ 圧電フィルムを用いた発電旗の発電特性に関する研究 ○ 小田 千寿々 近畿大学 西垣 勉 近畿大学

D室 (102)	E室 (107)	F室 (108)
11月10日 (日) 09:00~	11月10日 (日) 09:00~	11月10日 (日) 09:00~
2D1 OS15 (1/2): 宇宙機・航空機の制御—理論から応用— 座長: 濱田 吉郎 (宇宙航空研究開発機構)	2E1 OS01 (1/2): 運動と振動の制御 座長: 三浦 奈々子 (京都工芸繊維大学)	2F1 非線形制御 (2/3) 座長: 日高 浩一 (東京電機大学) 梶原 秀一 (室蘭工業大学)
2D1-01 9:00 ~ 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 竹内 和 東京都市大学 関口 和真 東京都市大学 野中 謙一郎 東京都市大学	2E1-01 9:00 ~ 非線形性を有する自動車操舵系のモデル化とモータによる角度追従制御 ○ 近藤 俊朗 北海道大学 米沢 平成 北海道大学 西留 千晶 キャテック (株) 梶原 逸朗 北海道大学 加藤 真 マツダ (株) 近藤 秀一 マツダ (株) 波多野 崇 マツダ (株) 坂田 将人 マツダ (株) 平松 繁喜 マツダ (株)	2F1-01 9:00 ~ 外乱オブザーバを用いたISS-CLFによる軌道追従制御 ○ 金盛 雄大 東京理科大学 藤井 裕大 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学
2D1-02 9:15 ~ マルチUAV協調搬送システムにおける耐故障性を考慮したネットワーク構造の検証 ○ 小谷 健人 慶應義塾大学 滑川 徹 慶應義塾大学	2E1-02 9:15 ~ モデル予測制御に基づく離散値駆動型履帯車両の経路追従制御 ○ 室伏 拓馬 信州大学 千田 有一 信州大学 林 晴貴 信州大学	2F1-02 9:15 ~ 車両型移動ロボットの軌道追従問題に対する大域的な制御Lyapunov関数設計 ○ 久保 燎矢 東京理科大学 藤井 裕大 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学
2D1-03 9:30 ~ 乗法的重み付き重心ボロノイ分割を用いた異機種マルチエージェントの探索領域分割手法 ○ 市原 紀生 横浜国立大学 上野 誠也 横浜国立大学	2E1-03 9:30 ~ 小型自律移動車両のためのモンテカルロモデル予測制御を用いた障害物回避制御 ○ 山口 祐剛 東京都市大学 柴田 浩志 東京都市大学 野中 謙一郎 東京都市大学 関口 和真 東京都市大学	2F1-03 9:30 ~ グループ化されたスパー入力による非線形系の安定化 ○ 坂野 龍命 北海道大学 山下 裕 北海道大学 小林 孝一 北海道大学
2D1-04 9:45 ~ ヘリコプタ用回転式2次元対気速度計の開発と参照速度計を用いた性能評価 ○ 藤原 大悟 千葉大学 外ノ池 拓弥 千葉大学	2E1-04 9:45 ~ 単純適応制御を用いた車輪型移動ロボットの長時間走行性能のロバスト性改善 ○ 鈴木 亮太 愛知工業大学 奥川 雅之 愛知工業大学 小林 義光 岐阜高専 日置 智則 広島大学 三浦 洋靖 愛知工業大学	2F1-04 9:45 ~ 制御バリア関数を用いた時変の障害物に対する2輪車両型移動ロボットの衝突回避アシスト制御 ○ 五十嵐 基 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学
2D1-05 10:00 ~ 継続降下運航のもとでの航空機の到着時間予測 ○ 川岡 瑠奈 慶應義塾大学 齊藤 有紀 慶應義塾大学 井上 正樹 慶應義塾大学 虎谷 大地 電子航法研究所 平林 博子 電子航法研究所	2E1-05 10:00 ~ フレキシブルジョイントロボットのインピーダンス制御について ○ 江 立博 広島工業大学 姜 兆慧 広島工業大学	2F1-05 10:00 ~ 制御バリア関数を用いた埋込型永久磁石同期電動機の安全アシスト制御 ○ 黒田 英嵩 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学
		2F1-06 10:15 ~ 最小射影法を用いたPVTOLシステムに対する追従制御リアプノフ関数設計 ○ 池田 陵弥 東京理科大学 林 拓哉 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学

I室 (206)	J室 (207)	K室 (104)
11月10日 (日) 09:00~	11月10日 (日) 09:00~	11月10日 (日) 09:00~
2I1 OS08 (1/2): メカトロニクスシステムにおける各種要素と制御技術 座長: 矢代 大祐 (三重大学)	2J1 OS07: スキルアシスト&トレーニング 座長: 野田 善之 (山梨大学) 今村 孝 (新潟大学)	2K1 OS11 (1/2): エンジンのモデリングと制御 座長: 平田 光男 (宇都宮大学)
2I1-01 9:00 ~ マルチセンサと確率共振を用いた電気力学的遅延を拡大する筋電位信号の取得法 ○ 貞弘 晃宜 大分大学 濱崎 由光 佐世保高専 古川 徹 佐世保高専	2J1-01 9:00 ~ 斜めニツパの切断力の評価 (第2報) ○ 山崎 敬則 東京電機大学	2K1-01 9:00 ~ アクセル操作が予混合的ディーゼル燃焼の過渡特性に与える影響 ○ Kim Jihoon 東京大学 山崎 由大 東京大学
2I1-02 9:15 ~ バイモルフ型圧電アクチュエータを用いたマイクロマクロバイラテラル制御系の設計 ○ 宗本 侑也 名古屋工業大学 関 健太 名古屋工業大学 岩崎 誠 名古屋工業大学	2J1-02 9:15 ~ コーナリング環境における路面上図形パタンの自動車走行速度知覚への影響検討 ○ 今村 孝 新潟大学 村山 智尋 新潟大学 棚橋 重仁 新潟大学	2K1-02 9:15 ~ CMACによるPFCを有する適応出力フィードバックによるディーゼルエンジン燃焼制御 田中 悠翔 熊本大学 ○ 水本 郁朗 熊本大学
2I1-03 9:30 ~ 歩行訓練車への搭載を前提とした骨盤運動介助装置の設計及び基本制御システムの構築 ○ 上神 健二 大阪電気通信大学 小川 勝史 大阪電気通信大学 鄭 聖熹 大阪電気通信大学 青山 宏樹 藍野大学 米延 策雄 大阪行岡医療大学	2J1-03 9:30 ~ 体動変化を用いた運転中の注意力低下検知に関する検討 ○ 諏訪 航司 豊橋技術科学大学 秋月 拓磨 豊橋技術科学大学 章 忠 豊橋技術科学大学 高橋 弘毅 長岡技術科学大学 大前 佑斗 日本大学	2K1-03 9:30 ~ OS-ELMを用いたフィードバック誤差学習によるディーゼルエンジン燃焼制御 ○ 楠瀬 弘城 慶應義塾大学 大森 浩充 慶應義塾大学
2I1-04 9:45 ~ 歩行補助具が下肢筋活動量に与える影響度の評価指標 血澤 明 東京電機大学 ○ 宇野 樹 東京電機大学 岩瀬 将美 東京電機大学 畠山 省四朗 東京電機大学 井上 淳 東京電機大学	2J1-04 9:45 ~ ハプティックデバイスを用いた人工股関節手術におけるカップ手術計画支援システム ○ 鍵山 善之 山梨大学 矢崎 陽太 山梨大学 黒田 嘉宏 筑波大学 吉元 俊輔 東京大学 大城 理 大阪大学 伊藤 安海 山梨大学	2K1-04 9:45 ~ Dedicated EGRを用いた都市ガスHCCI燃焼の制御 ○ 竹内 智顕 東京大学 山崎 由大 東京大学
2I1-05 10:00 ~ 動的部分構造試験システムに対するH ∞ 制御系設計 ○ 石橋 諒 名古屋工業大学 関 健太 名古屋工業大学 岩崎 誠 名古屋工業大学	2J1-05 10:00 ~ 天井クレーンにおける障害物回避と振動抑制を考慮したオンデマンド搬送軌道計画 ○ 松澤 彼方 山梨大学 野田 善之 山梨大学 兼重 明宏 豊田高専	
2I1-06 10:15 ~ サイズ差を利用した群制御の構築 ○ 金子 仁 東京電機大学 畠山 省四朗 東京電機大学 岩瀬 将美 東京電機大学	2J1-06 10:15 ~ 画像処理を用いた肘角度フィードバック&プレイバックによる上肢リハビリテーション支援システム ○ 藤野 宏平 山梨大学 野田 善之 山梨大学	

L室 (105)	M室 (201)	
11月10日 (日) 09:00~	11月10日 (日) 09:00~	
2L1 OS21: 機械学習と調和する制御理論 座長: 加嶋 健司 (京都大学) 丸田 一郎 (京都大学)	2M1 OS23 (1/2): 意思決定と最適化 座長: 楠木 祥文 (大阪大学)	
2L1-01 9:00 ~ 月極域探索ミッションのための ガウス過程を用いた経路計画法 菊池 惟子 慶應義塾大学 井上 博夏 宇宙航空研究開発機構 橋本 和宗 大阪大学 ○ 出頭 智基 慶應義塾大学 足立 修一 慶應義塾大学	2M1-01 9:00 ~ データ構造を考慮した多クラスSupport Vector Machine ○ 辻岡 竣祐 大阪大学 巽 啓司 大阪大学 楠木 祥文 大阪大学 尹 禮分 関西大学	
2L1-02 9:15 ~ 消散性制約つきクーパーマンモデルによる非線形動的システムの学習 ○ 原 啓太 慶應義塾大学 井上 正樹 慶應義塾大学 瀬部 昇 九州工業大学	2M1-02 9:15 ~ Meta-Learning of Selecting Optimal Hyperparameters for RBF Networks ○ Yoshida Shinya Kansai University Yun Yeboon Kansai University Nakayama Hirotsuka Konan University Yoon Min Pukyong National University	
2L1-03 9:30 ~ Application of Gaussian Process Regression to Koopman Mode Decomposition for Noisy Dynamic Data ○ Masuda Akitoshi Osaka Prefecture University Susuki Yoshitiko Osaka Prefecture University Martinez-Ramon Manel The University of New Mexico Mammoli Andrea The University of New Mexico Ishigame Atsushi Osaka Prefecture University	2M1-03 9:30 ~ アイデアソンにおける対応分析とLDAを用いたグループディスカッション分析 ○ 崎山 誠 神戸大学 藤井 信忠 神戸大学 国領 大介 神戸大学 貝原 俊也 神戸大学	
2L1-04 9:45 ~ ガウス過程状態空間システムの可制御性グラミアン ○ 今井 岬 京都大学 加嶋 健司 京都大学	2M1-04 9:45 ~ A Simple Rounding Technique Based on Convex Relaxation in Maximizing Algebraic Connectivity ○ Mori Kohei Kobe University Cheng Zi-Yang Kobe University Luo Zhi-Wei Kobe University	
2L1-05 10:00 ~ データ駆動アプローチにより設計された制御器のデータによる品質検証について ○ 和田 孝之 大阪大学 加嶋 健司 京都大学	2M1-05 10:00 ~ ポロノイ図の一般化の試み ○ 花原 和之 岩手大学	
2L1-06 10:15 ~ Neural Ordinary Differential Equations を用いた動的システムのモデリングと制御 ○ 影山 将也 大阪大学 南 裕樹 大阪大学 石川 将人 大阪大学	2M1-06 10:15 ~ 漸近写像の性質とSINR領域の構造 ○ 進藤 晋 神奈川大学	

A室 (中ホールA)		
11月10日 (日) 10:45~12:15 制御工学教育協議会 研究集会		
<p>講演1 10:45~11:05 Structured Dissipativity for Distributed Economic Model Predictive Control Prof. Frank Allgöwer University of Stuttgart, Germany IFAC President</p> <p>講演2 11:05~11:25 Automatic Generation and Formal Verification of Safe PLC Programs for Railway Control Systems Prof. Janan Zaytoon University of Reims, France IFAC Immediate Past President</p> <p>講演3 11:25~11:45 Data-Driven Modeling in Linear Dynamic Networks Prof. Paul M. J. Van den Hof Eindhoven University of Technology, the Netherlands IFAC Vice President</p> <p>講演4 11:45~12:05 Biomimetic Robots Prof. Dong-il Dan Cho Seoul National University, Republic of Korea IFAC Vice President</p>		

A室（中ホールA）		
11月10日（日）12:30～13:15		
制御工学教育協議会 総会		
平成30年度報告 浅井 徹 平成30年度代表者		
次期幹事校選出・その他 山下 裕 令和元年度代表者		

A室 (中ホールA)	B室 (中ホールB)	C室(101)
11月10日 (日) 13:30~	11月10日 (日) 13:30~	11月10日 (日) 13:30~
2A2 電力システム 座長： 泉 晋作 (岡山県立大学) 奥川 雅之 (愛知工業大学)	2B2 OS10 (4/4): 確率システム制御理論のプレイ クスルーを目指して 座長： 西村 悠樹 (鹿児島大学)	2C2 OS20: 磁気浮上と磁気軸受とモータ関連技 術 座長： 石野 裕二 (埼玉大学) 上野 哲 (立命館大学)
2A2-01 13:30 ~ 区間予測を利用した複数蓄電池・火力機における最適 運用計画の単調性解析 ○ 堤 鶴 東京海洋大学 小池 雅和 東京海洋大学 石崎 孝幸 東京工業大学 井村 順一 東京工業大学	2B2-01 13:30 ~14:00 金融市場の平均場確率モデルの解析解と数値解法 ○ 金澤 輝代士 筑波大学 高安 秀樹 Sony CSL, 東京工業大学 高安 美佐子 東京工業大学	2C2-01 13:30 ~ 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 上野 哲 立命館大学 姜 長安 立命館大学
2A2-02 13:45 ~ 電力システムのスケラブル制御 ○ 泉 晋作 岡山県立大学 西島 健祐 岡山県立大学 忻 欣 岡山県立大学		2C2-02 13:45 ~ 複数の永久磁石による能動的回転を用いた非接触制御 機構の提案 ○ 岡 宏一 高知工科大学 山本 健太郎 高知工科大学 原田 明德 高知工科大学
2A2-03 14:00 ~ 電力プロファイルの確率的約定 ○ 津村 幸治 東京大学	2B2-03 14:00 ~ 平均場ゲームを用いた大規模量子フィードバック制御 にむけて ○ 大木 健太郎 京都大学	2C2-03 14:00 ~ 磁気浮上系のリセット要素による安定化 第3報 積分補償器との併用 ○ 石野 裕二 埼玉大学 水野 毅 埼玉大学 高崎 正也 埼玉大学 山口 大介 埼玉大学
2A2-04 14:15 ~ カルマンフィルタを用いて曜日考慮した電力需要予 測 ○ 渡部 恭平 宇都宮大学 東 剛人 宇都宮大学	2B2-04 14:15 ~ 確率システムに対するリザパー計算の予測性能評価 にむけて ○ 安東 弘泰 筑波大学 小林 幹 立正大学	2C2-04 14:15 ~ 磁路制御式磁気浮上の大ギャップ化に関する研究 (第5 報: 浮上体の多自由度マニピュレーション) ○ 水野 毅 埼玉大学 石橋 尚宜 埼玉大学 石野 裕二 埼玉大学 高崎 正也 埼玉大学 山口 大介 埼玉大学
2A2-05 14:30 ~ 電力需要予測による不確かさを考慮したユニットコ ミットメントの一考察 ○ 落合 亮太 宇都宮大学 渡部 恭平 宇都宮大学 東 剛人 宇都宮大学	2B2-05 14:30 ~15:00 時間遅れフィードバック法を用いたポテンシャル中の ブラウン運動の制御 ○ 小林 幹 立正大学 安東 弘泰 筑波大学	

D室 (102)	E室 (107)	F室 (108)
11月10日 (日) 13:30～	11月10日 (日) 13:30～	11月10日 (日) 13:30～
2D2 OS15 (2/2): 宇宙機・航空機の制御—理論から応用— 座長: 上野 誠也 (横浜国立大学)	2E2 OS01 (2/2): 運動と振動の制御 座長: 萬 礼応 (慶應義塾大学)	2F2 非線形制御 (3/3) 座長: 梶原 逸朗 (北海道大学) 小林 友明 (大阪府立大学)
2D2-01 13:30 ~ Generic Transport Modelを用いた航空機の上下加速度に対する有限時間最悪外乱解析 ○ 福永 秀樹 電気通信大学 澤田 賢治 電気通信大学 新 誠一 電気通信大学 濱田 吉郎 宇宙航空研究開発機構	2E2-01 13:30 ~ サンプリング周期の制約を有する離散値入力型制御系における制御系設計と実験 ○ 石原 虹彦 信州大学 室伏 拓馬 信州大学 種村 昌也 信州大学 千田 有一 信州大学	2F2-01 13:30 ~ 振り上げ型倒立振子を対象としたニューラルネットワークによるモデル推定手法の一提案 ○ 岩崎 弘芳 東海大学 奥山 淳 東海大学
2D2-02 13:45 ~ LPV制御理論による宇宙往還機の軌道設計と誘導制御—少ないスケジューリング変数を用いたGS制御— ○ 太田 湧也 大阪府立大学 下村 卓 大阪府立大学 金田 さやか 大阪府立大学	2E2-02 13:45 ~ クライオポンプの冷凍機用除振ユニットの開発 第3報 観測部の振動特性と除振の試み ○ 高橋 洋介 埼玉大学 水野 毅 埼玉大学 石野 裕二 埼玉大学 高崎 正也 埼玉大学 山口 大介 埼玉大学	2F2-02 13:45 ~ 制御バリア関数を用いた円形障害物に対するステアリングアシスト制御 ○ 齊藤 将之 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学
2D2-03 14:00 ~ 推力の上限値制約を考慮した人工衛星のフォーメーション制御設計について ○ 椿野 大輔 名古屋大学	2E2-03 14:00 ~ 非線形システムにおける受動性に基づいたロバスト振動制御 ○ ハオ セイ 北海道大学 山下 裕 北海道大学 小林 孝一 北海道大学	2F2-03 14:00 ~ 機体の形状を考慮したロボットアームの衝突回避制御 ○ 濱谷 亮太 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学
2D2-04 14:15 ~ 超小型探査機用ハイブリッドロケットキックモータによる大域的な月遷移軌道とその解構造の理解 ○ 藤原 航太郎 北海道大学 川勝 康弘 JAXA 尾崎 直哉 JAXA	2E2-04 14:15 ~ モード応答フィードバックに基づく巻上げ機の振動抑制によるエレベーターロープの振動制御 ○ 村上 充暉 京都工芸繊維大学 三浦 奈々子 京都工芸繊維大学 曾根 彰 京都工芸繊維大学	2F2-04 14:15 ~ ヒューマノイドロボットの時変障害物回避アシスト制御 ○ 松浦 隼 東京理科大学 五十嵐 基 東京理科大学 篠崎 謙吾 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学
	2E2-05 14:30 ~ 非線形振動系の非対称応答を利用した最大エネルギー周期解の大域的安定化制御 ○ 増田 新 京都工芸繊維大学	2F2-05 14:30 ~ 狭隘空間におけるヒューマノイドロボットの遠隔操作アシスト制御 ○ 佐野 翼 東京理科大学 中村 文一 東京理科大学

I室 (206)	J室 (207)	K室 (104)
11月10日 (日) 13:30~	11月10日 (日) 13:30~	11月10日 (日) 13:30~
2I2 OS08 (2/2): メカトロニクスシステムにおける各種要素と制御技術 座長: 関 健太 (名古屋工業大学)	2J2 システム同定・適応制御 座長: 福井 善朗 (九州工業大学) 小林 孝一 (北海道大学)	2K2 OS11 (2/2): エンジンのモデリングと制御 座長: 山崎 由大 (東京大学)
2I2-01 13:30 ~ 電動アシスト自転車を対象としたSafe Manual Controlの検討 ○ 鈴木 峻 東京電機大学 熊谷 龍政 東京電機大学 戸田 星奈 東京電機大学 寺島 達也 東京電機大学 岩瀬 将美 東京電機大学	2J2-01 13:30 ~ バンドパスフィルタを用いたH ∞ ノルムのデータ駆動推定 ○ 佐伯 正美 広島大学	2K2-01 13:30 ~ フィードバック誤差学習を用いたディーゼルエンジン吸排気系の制御 ○ 酒井 大地 慶應義塾大学 大森 浩充 慶應義塾大学
2I2-02 13:45 ~ シリコンゴムを用いた弾性車輪の鉛直方向加速度低減に関する基礎的検討 ○ 佐藤 貴晃 室蘭工業大学 水上 雅人 室蘭工業大学 花島 直彦 室蘭工業大学 藤平 祥孝 室蘭工業大学 大野 優幸 室蘭工業大学	2J2-02 13:45 ~ 安定化出力誤差法による閉ループシステム同定におけるノイズモデルの同定 ○ 丸田 一郎 京都大学 杉江 俊治 京都大学	2K2-02 13:45 ~ Structured H ∞ 制御によるディーゼルエンジン吸排気系のPID制御器設計に関する基礎的検討 ○ 石川 慧祐 宇都宮大学 平田 光男 宇都宮大学
2I2-03 14:00 ~ インフラ構造物点検のための移動測定機構の小型・軽量化設計の検討 ○ 中澤 龍二 室蘭工業大学 水上 雅人 室蘭工業大学 花島 直彦 室蘭工業大学 藤平 祥孝 室蘭工業大学	2J2-03 14:00 ~ 圧電アクチュエータで駆動されるXYステージの適応制御 ○ 小林 広明 芝浦工業大学 陳 新開 芝浦工業大学	2K2-03 14:00 ~ オートエンコーダによるエンジン吸排気系のLPVモデル構築に関する基礎的検討 ○ 旭 輝彦 宇都宮大学 平田 光男 宇都宮大学 鈴木 雅康 宇都宮大学
2I2-04 14:15 ~ ピエゾアクチュエータを用いた回転機械に作用する外力計測装置のための制御系設計 ○ 数井 将太 名古屋大学 浦 健太郎 名古屋大学 井上 剛志 名古屋大学	2J2-04 14:15 ~ 音場再生における2入力2出力系の逆同定の収束性 ○ 西山 清 岩手大学	2K2-04 14:15 ~ ガウス過程回帰を用いたエンジンシリンダー内の空気充填効率を推定するソフトセンサーモデリング検討 ○ 小川 史恵 東京農工大学、マツダ (株) 桑原 一徳 マツダ (株) 松江 浩太 マツダ (株) 清水 良 マツダ (株) 和田 正義 東京農工大学
2I2-05 14:30 ~ プロペラ角加速度制御器を有するティルトロータ機システムの同定 ○ 西井 勇輝 三重大学 矢代 大祐 三重大学 弓場井 一裕 三重大学 駒田 諭 三重大学	2J2-05 14:30 ~ 定常共振制御に基づく二慣性系における共振周波数の推定 ○ 田上 和毅 長岡技術科学大学 小林 泰秀 長岡技術科学大学	
2I2-06 14:45 ~ ヨーヨーのフォワードパスのための波動伝播に基づく投げ出し動作 ○ 坂本 峻理 東京電機大学 岩瀬 将美 東京電機大学	2J2-06 14:45 ~ 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 文太郎 名古屋大学 藪井 将太 名古屋大学 井上 剛志 名古屋大学 鈴木 崇史 電業社機械製作所 富松 重行 電業社機械製作所	

M室 (201)		
11月10日 (日) 13:30~		
2M2 OS23 (2/2): 意思決定と最適化		
座長: 森 耕平 (神戸大学)		
2M2-01 13:30 ~ 区間AHPにおける代替案順序付けと区間重要度推定法の比較 ○ 乾口 雅弘 大阪大学 小松 蒼 大阪大学		
2M2-02 13:45 ~ 管理食を対象とした献立計画システムに関する一提案 ○ 入江 恭平 神戸大学 藤井 信忠 神戸大学 国領 大介 神戸大学 貝原 俊也 神戸大学		
2M2-03 14:00 ~ 組立部品ピッキングへの GA を用いた部品棚のレイアウト最適化 (建設機械用モーターユニットへの VAPER 応用) ○ 野々部 鉄平 岐阜大学 山本 秀彦 岐阜大学 中島 雅也 ナブテスコ (株)		
2M2-04 14:15 ~ 複数主体間での受発注計画問題における受注量決定タイミング方策の検討 ○ 山下 健 神戸大学 貝原 俊也 神戸大学 藤井 信忠 神戸大学 国領 大介 神戸大学 梅田 豊裕 (株) 神戸製鋼所 井筒 理人 (株) 神戸製鋼所		
2M2-05 14:30 ~ 個別指導塾の講師と生徒のスケジュールを考慮したマッチング問題の前処理 ○ 吉岡 由貴 神戸大学 森 耕平 神戸大学 羅 志偉 神戸大学		
2M2-06 14:45 ~ 分散スケジューリング問題に対する合意に基づく解法 ○ 宮本 俊幸 大阪大学 梅田 豊裕 (株) 神戸製鋼所 高井 重昌 大阪大学		