

公益社団法人 精密工学会北海道支部講演会プログラム

会場：北海道情報大学
開催日：2018年10月27日

プログラム

セッション A (9:30-10:30)

- A-01 陸域観測技術衛星 2 号「だいち 2 号」の観測データを用いた熱帯林伐採域の自動検出に関する検討
立石恵一, 田殿武雄, 小野里雅彦 (北大)
- A-02 5 軸制御工作機械を用いた円筒面上への傾斜彫刻加工
渡邊将人 (函館高専), 岡村陸夫, 前田和毅, (大旺鋼球製造) 山田誠, 近藤司 (函館高専)
- A-03 多視点計測から得られた点群による仮想模擬がれきフィールド作成に関する研究
澤井駆, 小野里雅彦, 田中文基 (北大)
- A-04 SNS における口コミとオンラインショップの売上に関するシミュレーション
星野雄介 (武蔵野大学), 松村嘉之 (信州大)
- A-05 書道学習支援を目的とした文字の構造解析に関する検討
木村昂太郎, 小田尚樹, 青木広宙 (千歳科技大)
- A-06 渦輪を利用した液体中にある隙間の洗浄装置の検討
古川邦大, 剣地利昭, 本村真治, 山田誠, 近藤司 (函館高専)
- A-07 市街地 MMS 計測点群からの建物 3D モデリング 建物低層部のセグメンテーション
精度改善とモデリングへの適用
金山拓也, 伊達宏昭, 金井理 (北大)
- A-08 2 リンク柔軟マニピュレータの省エネルギー駆動のさらなる発展
加藤圭吾, 阿部晶 (旭川高専)
- A-09 骨盤底筋活動解析のため筋骨格モデルの形状個別適合
若生知宏, 田中孝之 (北大), 島谷康司 (県立広島大), 栗田雄一 (広島大), 飯田忠行 (県立広島大)
- A-10 自立行動支援用車椅子の安全制御
大澤陸真, 浜克己, 鈴木学, 中村尚彦 (函館高専)
- A-11 プラズマ照射により被削面の濡れ性を变化させた SUS304 の被削性について
星野啓太, 池田慎一 (苫小牧高専)
- A-12 アルミニウム合金の S P 試験における試験環境の影響
籠瀬崇晃, 堀川紀孝 (旭川高専)
- A-13 災害用運搬ロボットの自律走行の最適化
菊光美樹男, 渡辺美知子, 鈴木育男, 岩館健司 (北見工大), 古川正志 (情報大)
- A-14 進化型スワームロボティクスにおける超冗長性と混雑がもたらす創発的機能分化
平賀元彰, 森本大智, 福頼征弥, 大倉和博 (広島大)
- A-15 U-Net を用いた単一画像の奥行き推定
八重樫亮汰, 岩館健司, 鈴木育男, 渡辺美知子 (北見工大)

セッション B (10:30-11:30)

- B-01 順序付き組合せ問題の最適手法の比較・検討
谷口雄太, 渡辺美知子, 鈴木育男, 岩館健司 (北見工大), 古川正志 (情報大)

- B-02 破壊検知センサの開発 -せん断変形への対応-
近藤司, 山田誠, 川上健作, 古俣和直 (函館高専), 白井健二 (日大), 松田順治 (飛栄建設), 穴田椋介 (メディック)
- B-03 カンブリア紀のハルキゲニア生物の行動再現に関する研究
中山裕貴, 渡辺美知子, 鈴木育男, 岩館健司 (北見工大), 古川正志 (情報大)
- B-04 Co-occurrence based Foreground Detection with Hypothesis on Degradation
周文俊, 金子俊一 (北大), 佐藤雄隆 (産総研), 橋本学 (中京大), 梁棟 (NUAA)
- B-05 Word2Vec を用いた形態素群から推測される関連語の抽出
澤野太一, 大江亮介, 川上敬 (科学大)
- B-06 Structure from Motion による効率的で高品質な as-is モデル生成のための最適撮影計画 (第 2 報) - 近似物体表面モデルの生成と品質予測指標の推定 -
森谷亮太, 金井理, 伊達宏昭 (北大)
- B-07 ジェスチャー動作時の表面筋電位を用いた個人認証に関する基礎的検討
芝田龍正, 三上剛 (苫小牧高専), 高橋弘毅 (長岡技術科学大)
- B-08 自律型無人潜水機の自律行動の獲得
望月翔太, 渡辺美知子, 鈴木育男, 岩館健司 (北見工大), 古川正志 (情報大)
- B-09 オーダーに応じて構成可能な生産システムの設計と運用への ZDD の適用
森裕介, 小野里雅彦, 田中文基 (北大)
- B-10 進化学習によるお散歩追従ロボットの行動獲得
榎章成, 渡辺美知子, 鈴木育男, 岩館健司 (北見工大), 古川正志 (情報大)
- B-11 CNN を用いた毒キノコの画像分類
岩田慶介, 大江亮介, 川上敬 (科学大)
- B-12 技術革新がもたらす繊維・アパレル産業の企業間取引ネットワークの変遷
小粥勇作, 松村嘉之 (信州大), 星野雄介 (武蔵野大)
- B-13 誘導ロボットによる自律行動の獲得
富田健斗, 渡辺美知子, 鈴木育男, 岩館健司 (北見工大), 古川正志 (情報大)
- B-14 複数無人搬送車 (AGV) の協調行動の獲得
倉本航佑, 渡辺美知子, 鈴木育男, 岩館健司 (北見工大), 古川正志 (情報大)
- B-15 関節独立型運動学計算法を用いた超冗長ロボットの形状制御
上野翔太郎, 石井寛人, 小田原晃, 佐竹利文, 以後直樹 (旭川高専), 林朗弘 (九工大)

セッション C (11:30-12:30)

- C-01 機械学習によるマルチコプターの飛翔行動の獲得
小野木香苗, 渡辺美知子, 鈴木育夫, 岩館健司 (北見工大), 古川正志 (情報大)
- C-02 組み合わせ問題 (JSP) の最適化
奥村大樹, 渡辺美知子, 鈴木育男, 岩館健司 (北見工大), 古川正志 (情報大)
- C-03 メッシュのスペクトル分解と Functional Mapping を用いた 3 次元形状の非剛体マッチングの性能評価
山岡茉莉, 金井理, 伊達宏昭 (北大)
- C-04 Robust Printing Quality Inspection on SHIBO Surfaces by Multiple Paired Pixel
Sheng XIANG, Yaping YAN, 金子俊一 (北大), 浅野裕一 (華為技術日本)
- C-05 形状回帰モデルに基づく顔部品検出手法における学習サンプル拡充の一考察
大西恭平, 藤原孝幸, 向田茂 (情報大)

-
- C-06 ドローンによる作物監視システム
葛西聖人, 大江亮介, 川上敬 (科学大)
- C-07 局所形状記述子と機械学習を用いたソリッドモデルからの FEM メッシュ生成向け形状特徴の分類
高石一平, 金井理, 伊達宏昭 (北大), 高嶋英巖 (AIS 北海道)
- C-08 自律性と調和性のスイッチングメカニズムによる群れ行動獲得に関する研究
平井鷹行, 木下正博, 川上敬, 西川孝二 (科学大), 柴田将利 (トラストフォース)
- C-09 USB 仮想シリアルポートの実装と RTOS のサービスコールの拡張
菅原吉平, 吉村斎, 阿部司 (苫小牧高専)
- C-10 RealSense を用いた点群処理に関する基礎研究
大江亮介, 川上敬 (科学大)
- C-11 レーザ計測点群からの規則性を考慮した屋内環境モデリング
高橋勇斗, 伊達宏昭, 金井理 (北大)
- C-12 鋳造品の最適計測位置姿勢推定に関する研究 - 計測シミュレーションに基づく推定結果の有用性評価 -
浦田昇尚, 伊達宏昭, 金井理 (北大), 後藤孝行 (旭川高専), 安田星季 (道総研)
- C-13 Accumulated Aggregation Shifting and Its Application to Robust Defect Detection
Yaping YAN, Sheng XIANG, 金子俊一 (北大), 浅野裕一 (華為技術日本)
- C-14 ガウス関数を利用した巡回クレーンのフィードフォワード制御
玉井翔太, 阿部晶 (旭川高専)
- C-T1 ジャガイモ自動芽取り機の開発
大田佳佑, 栗林宏光 (シンセメック), 井川久, 中西洋介, 川島圭太 (道総研)