

平成22年度 電子制御工学科 専攻科特別研究 公開発表会 プログラム

平成23年 1月20日(木)

会場(午前): 知能情報教室(4号館3階)

会場(午後): 共用教室(4号館1階)

発表番号	研究題目	発表者	司会者	開始時間
	開会		宮崎	8:50
1	ARToolKitを用いた情操教育ツールの開発	桑名	古賀	9:00
2	感性情報を基にした自動絵文字挿入システムの提案	本田		9:15
3	Twitterを用いた学習支援システムの提案	森山		9:30
4	発見的経路探索に対する感性要素導入に関する一提案	安武		9:45
5	キーストロークダイナミクスを用いた個人認証	寺光	白濱	10:00
6	湿式選別装置の試作	野川		10:15
7	風力選別装置の試作	樋口		10:30
8	群ロボット遠隔操作の適応型計算機援用システム	佐々木	井田	10:45
9	モデル介在型遠隔操作系の適応制御	中野		11:00
10	簡単なコマンドによるオペレータ操作のための計算機支援システム	濱田		11:15
11	複数ロボットによる移動体の協調捕獲制御	松下		11:30
	休憩(11:40~13:15)		会場の移動	
12	カオス系を用いた暗号化手法	市丸	吉野	13:15
13	ACOを用いた視点の変化を伴う画像のクラスタリング	恵美		13:35
14	カメラによる物体追跡システムの作成	岡部		13:55
15	独立成分分析を用いた音源の分離	末竹		14:15
16	非接触型手術用機器操作システムのための実時間手形状推定	勝山	太屋岡	14:35
17	握力補助のためのパワーアシストグローブの開発	川口		14:55
18	ユーザと感情的エージェント間の対話システムの開発	宰川	眞舘	15:15
19	自己組織化マップを用いた類似文書抽出システムの構築	境		15:35
20	因子分解法を用いた複数カメラ画像からの3次元位置復元	山崎		15:55
21	人間計算機協調操作系における操作調整エージェント	木村	中島	16:15
22	隊形制御エージェントを有する群ロボット操作システム	岩元		16:35
23	選炭ジグモデル実験装置	日朝		16:55
24	風力選別モデル実験装置	折井		17:15
	閉会		添田	17:35

発表時間は以下の通りです。

2年生(発表番号12~24) 発表10分 質疑応答5分 計15分

1年生(発表番号1~11) 発表 7分 質疑応答3分 計10分

発表開始時からの時間経過を、以下のようにチャイムで合図します。

2年生 — (短音 1回)

— — (短音 2回)

— — — (短音 3回)

1年生 — (短音 1回)

— — (短音 2回)

— — — (短音 3回)

9分:発表時間終了 1分前

10分:発表時間終了, 質疑応答開始時

15分:質疑応答終了時

6分:発表時間終了 1分前

7分:発表時間終了, 質疑応答開始時

10分:質疑応答終了時

※時間を厳守して下さい。