

2022年度 第3回 山産シンポジウムプログラム 2022年2月15日～2022年2月16日

日付	時間	予定/セッション	司会 進行	マイク係	発表者		所要 時間	題目
					名前	学年		
2月15日	8:45 ~ 9:00		集合・準備 注意事項説明				0:15	
	9:00 ~		セッション開始					
	9:00 ~ 10:05	session1:農業ロボット	TYM	MNO, BAN	平山大葵	M1	0:20	工場内無人搬送車AGVの画像ベース自己位置推定
					大岡 千洗	M1	0:20	農作業者の行動を考慮した農業ロボットの追従主成分分析を用いた行動認識
					安達波平	D1	0:25	植林作業の自動化に向けたロボットのナビゲーションシステムに関する研究
	10:05 ~ 10:20		休憩				0:15	
	10:20 ~ 11:15		session2:LT①	SWB	西村 浩毅	B4	0:05	農作業支援ロボットのための画像類似度に基づく特定農業者追跡
					種子田 祐輔	B4	0:05	トマトの花検出精度向上のためのデータ拡張に関する研究
					江口 浩国	B4	0:05	非線形モデル予測制御を用いた自律型二輪車の近傍のコース情報のみを利用したライン取り
					杉山 純香	B4	0:05	マニピュレータ搭載移動ロボットによる照明スイッチ操作
					LIU ZHIYUAN	M2	0:05	生体の筋骨格系を模倣したヘビ型ロボット
					目野航輝	M2	0:05	複数台AGVの配送スケジューリング
					小林茂樹	M2	0:05	修士生活を振り返る～DIOとボクと、時々、ツツク～
					Zou Yushu	M2	0:05	移動ロボットの時間と経路長を考慮した障害物回避軌道計画
11:15 ~ 12:15		昼食休憩				1:00		
12:15 ~ 13:00	session3:自己位置推定	TND	SYA, SKT	Fabian Moreno	M1	0:20	Visual Odometry In Deseretic Environments	
				Xin Zhang	研究員	0:25	AUV Sequential Learning-Assisted State Estimation Navigation and AUV SLAM	
13:00 ~ 13:15		休憩				0:15		
13:15 ~ 14:15	session4:支援ロボット①	ASG	DHA, ADC	配島 翼	外部	0:20	土石流予測を目的としたガリヤ浸食監視手法の提案	
				比留間 大和	外部	0:20	河道閉塞対応機器のための通信アンテナの配置計画	
14:15 ~		解散				0:20	移動マニピュレータ型ロボットのハウス内周回による産果剤自動散布のための動作計画	

日付	時間	予定/セッション	司会 進行	マイク係	発表者		所要 時間	題目
					名前	学年		
2月16日	8:45 ~ 9:00		集合・準備 注意事項説明				0:15	
	9:00 ~		セッション開始					
	9:00 ~ 10:05	session5:コンピュータビジョン	CHR	YUR, YUG	三好 竜太郎	M1	0:20	LIDARによるロボット近傍の路面認識に基づくカメラによる遠方の走路認識
					藤田 兎生	M1	0:20	背表紙テンプレート画像に基づく画像局所特徴量による書籍に置かれた書籍探索
					Qi YUN	D2	0:25	BEMDによるロボットの路面認識（水たまり判別における Saliency map によるモード選択）
	10:05 ~ 10:20		休憩				0:15	
	10:20 ~ 11:05		session6:LT②	KYT	村上 皓亮	B4	0:05	農作業支援ロボットのための徹底的生成ネットワークを用いた深度情報復元
					澤邊 智哉	B4	0:05	農業ロボットの走行可能領域認識のためのCycleGANを用いた環境画像の変換
					榎谷優貴	M2	0:05	修論まとめと研究室での3年間について
					楊子坤	M2	0:05	魚缶詰工程自動化のための画像による切身の部位・姿勢推定と残存内臓の認識
					三浦大河	M2	0:05	測域センサの取得点群を選択的に使用した移動ロボットの自己位置推定
					中川 夏	M2	0:05	落ち葉集積のためのプロトタイプ搭載自律移動ロボットの開発
					渡辺 智昭	M2	0:05	農地環境における移動ロボットのビジュアルオドメトリに関する研究
	11:05 ~ 12:05		昼食休憩				1:00	
12:05 ~ 13:35	session7:支援ロボット②	TOB	NKG, WTN	庄子 寛人	M1	0:20	ロボットの内部状態表示に関する研究	
				由利 倫太郎	M1	0:20	モバイルマニピュレータロボットによる掃除計画	
				Sumiya EJAZ	D1	0:25	Active Facemask Detection for Social Distancing Mobile Robot	
13:35 ~ 13:50		休憩				0:15		
13:50 ~ 14:55	session8:制御	EGU	MYS, FJT	外山 淳也	M1	0:20	自重支持機構を備えた四脚ロボットにおける歩行制御	
				橋 晃生	M1	0:20	適応モンテカルロモデル予測制御による倒立振り子の振り上げ安定化	
14:55 ~		解散				0:25	Model predictive control for underwater snake robot	

発表時間
D3, M2, B4
M1, 外部
D1, D2, 研究員

(講演5分、質問なし)
(講演12分、質問8分)
(講演15分、質問10分)