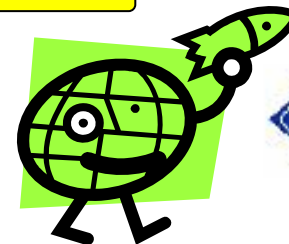




第1回 ポトラック&ワークショップ
Potluck & Workshop
～人と文の理想を工で手にする会～



文理融合の観点から、分野を問わず学部生や大学院生の発表を広く募集します。
実現の可能性について皆さんで話して見ませんか？

発表者募集: アイデア発表, 提案発表, 理論発表, 成果発表なんでも構いません。

キーワード: 調査報告, 実態調査, 実験検証, 問題解決, システム開発,
提案・提唱, 感性, 制御, ロボット, 知能, 認知, 認証, その他なんでも構いません。

発表形式: オーラル&ポスター形式(質疑応答なしの3分オーラル & 40分ポスター)

開催場所: 高知工科大学

開催日: 2009/11/14

特別講演: 高知医療学院 宮本省三 先生

タイトル「認知運動療法」

(Cognitive therapeutic exercise for hemiplegia)

主催: 日本知能情報ファジィ学会
ソフトロボティクス研究会
協賛: IEEE 四国支部



プログラム全体

- ①受付開始 同時にポスターへの貼り付け開始. 11:30～
- ②「設立講演」15分ぐらい プロジェクタで講演(星野) K202(プロジェクタ使用) 12:30～
幹事の先生方から自己紹介 各5分ぐらい
- ③「特別講演」プロジェクタで講演 K202(プロジェクタ使用)
講演題目: 認知運動療法 (Cognitive therapeutic exercise for hemiplegia)
12:45～13:45
- ④「ショートオーラル」1時間程度 K202(プロジェクタ使用)
14:00～15:20
発表者は, "質問応答無し"のショートオーラルを3分間
発表内容は"該当説明". プロジェクタで発表.
- ⑤「ポスターセッション」 食堂2階のラウンジ
15:30～16:30
プレゼン資料をポスター形式 (パネルの大きさ 横110cm x 縦160cm)
でボードに貼り付けてる. 時間は40分ほど.
お菓子の立食とジュース+ポスター講演を見ながら立談
- ⑥「閉会の挨拶」5分程度
16:40～16:45
- ⑥懇親会
18:30～

ショートオーラル&ポスターセッション 発表者の方へ

- レジューメA4一枚を30部お願いします。簡単な概要で結構です。各自持ち込んでください。研究室でまとめて両面プリントでも結構です。
 - 会場に2穴ファイルを用意しますので、それに閉じてください。
- 3分間のショートオーラルを行います。

発表時間には余裕を持たせてありますので、少々時間をかけても結構です。
短時間のためベルを鳴らしませんので、発表者のタイミングで行ってください。
- ノートパソコンとプロジェクタを用意します。
 - パワーポイントのファイルだけでも結構です。
 - ノートパソコンを持参して頂いても結構です。
- ポスター対話はパワーポイントの貼り付けでも結構です。
 - パネルサイズ:横110cm x 縦160cm
A4横のパワーポイントで横3枚x縦7枚枚=21枚程度
 - 画鋲とセロハンテープはこちらで用意致します。
(画鋲の個数に制限があります)

ショートオーラル 3分プレゼンプログラム

K202教室 14:00~15:20

1-1 SOMを用いたネクタイとYシャツの組み合わせ
印象評価
星野 孝総 高知工科大学

1-2 NUTA式草引き作業-中山間地域における環境意
識の開発-
藤原隆大 高知大学

1-3 二足歩行ロボットを用いた感性評価実験と人間に
親しみやすいロボットの動作の提案
木屋 亮 高知工科大学

1-4 小型無人ヘリコプタ遠隔操縦支援のための単眼式
HMDのグラフィカルインターフェースデザイ
ン
國枝 惇一 高知工科大学

1-5 レーザを用いたCMOS断線故障の診断
安富 泰輝 高知工科大学

1-6 ライトレースカーを用いた多段ファジィ制御の
実装と検証
瀧本 浩志 高知工科大学

1-7 二足歩行ロボットにおける投擲から着地への試み
岸 雅基 高知工科大学

休憩4分

2-1 ソフトコンピューティングの知的情報検索への
応用
吉田 真一 高知工科大学

2-2 カラーコヒーレンスベクタによる画像検索
越村 健 高知工科大学

2-3 エッジ特徴によるモノクロ画像検索
鈴江 直人 高知工科大学

2-4 テキストマイニングによる株価予測
仲矢 浩二 高知工科大学

2-5 遺伝的プログラミングを用いた集約演算子の最
適化と画像検索への応用
橋詰 翔健 高知工科大学

2-6 カオス理論による市場予測
原 央樹 高知工科大学

2-7 モーションキャプチャを用いた、動きのクセ
(暗黙知)の検証
福岡佑太 高知工科大学

休憩4分

ショートオーラル 3分プレゼンプログラム

K202教室 14:00~15:20

3-1 Brain-Computer Interfaceのためのファジィ推論による信号認識手法の開発
島本 博史 高知工科大学

3-2 力覚情報による方向意図同定法とその室内移動支援ロボットへの応用
高木 紀明 高知工科大学

3-3 案内ロボット用のリード開発と安心・安全性の検証
津田 大作 高知工科大学

3-4 非線形時変摩擦を考慮した全方向移動型歩行訓練機の運動制御
小山 祐貴 高知工科大学

3-5 サッカーロボット制御のための画像処理システムの開発
清藤太慶史 高知工科大学

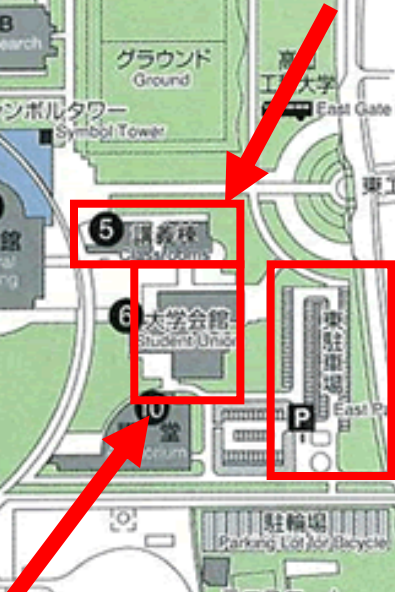
終了



K棟 K202 2階

駐車場
入り口

ラウンジ
2階



K棟 K202 2階

東エントランス
Main Gate

駐車場
入り口

ラウンジ
2階

