

原稿番号	題名・著者
01	ベイジアンゲームの均衡遷移モデルとフィードバック制御による信念推定 ○小木曾公尚（電気通信大学）
02	グラフラプリアンを用いたマルチエージェントシステムのフォーメーション形状の制御 ○増田容一，長瀬賢二（和歌山大学）
03	足底感覚から生み出される「足応え」を活用した適応的二足歩行制御 ○堀切舜哉，大脇大，西井淳，石黒章夫（東北大学）
04	創造的思考過程の計算論モデル化 ○池田光平，高野敏明，谷口忠大（立命館大学）
05	GrowingNeuralGasの一括学習化に関する検討 ○戸田雄一郎，久保田直行（首都大学東京）
06	Autoencoderによる特徴抽出とマルチモーダルLDAによる物体概念形成 ○吉野遼，劉海龍，高野敏明，谷口忠大（立命館大学）
07	自動車の走行利用における不確実性にロバストな家庭内エネルギー管理システムの開発 ○佐々木勇介，川島明彦，稲垣伸吉（名古屋大学），鈴木達也（名古屋大学，CREST）
08	ARモデルパラメータに基づく家庭電力需要の類型化 ○姚弋超，川島明彦，稲垣伸吉（名古屋大学），鈴木達也（名古屋大学，CREST）
09	脚間協調現象に内在する通底原理の解明のための多脚ロボット実機プラットフォームの開発 ○酒井和彦，大脇大，加納剛史，石黒章夫（東北大学）
10	自律分散スマートグリッドi-Reneにおける消費者行動変化のためのシリアスゲーム提案 ○粟納誠也，矢野史朗，谷口忠大（立命館大学）
11	昆虫羽はだき時の筋肉活動電位を用いた行動弁別 ○志垣俊介，福島俊平，峯岸諒，倉林大輔（東京工業大学），安藤規泰，神崎亮平（東京大学）
12	カイコガ模倣型ロボットによる化学感覚探索 ○吉原拓実，高橋洋介，峯岸諒，倉林大輔（東京工業大学），神崎亮平（東京大学）
13	SupportVectorMachineを用いたパーキンソン病における歩行リズム分析に基づく運動症状の分類 ○太田玲央，小川健一郎，三宅美博（東京工業大学）
14	マルチコプターの新しい活用法について ○望月玲於奈，寺野隆雄（東京工業大学）
15	トラックの空きスペースを考慮した効率的な集荷方法の提案 ○黒瀬雄太，寺野隆雄（東京工業大学）
16	脳 - 身体運動相互作用モデル構築—機能的電気刺激に誘発された脳活動の周期性解析— ○大平美里，森下壮一郎，姜銀来，横井浩史（電気通信大学）
17	大型物体搬送のための小型移動ロボット群システムの開発 ○大橋二紗夫，上西康平，FiguroaJorge，加藤裕基，太田順（東京大学）
18	産業用ロボットによる画像認識のためのパラメータと識別器の同時設計 ○辻本和晃（東京大学）
19	GNGに基づくコミュニケーションのための発話選択モデルの提案 ○吉田尚悟，久保田直行（首都大学東京）