

第6回 甲南大学・鹿児島大学合同 ロボット・コンピュータビジョン研究会



甲南大学知能情報学部田中研究室と鹿児島大学渡邊・佐藤・鹿嶋・福元研究グループが
合同で、第6回合同ロボットコンピュータビジョン研究会(鹿児島)を開催することになりました。
どなたでも参加できますので、多くの方のご参加をお待ちしています。

日時:平成30年3月16日(金) 13:30~20:00

場所:鹿児島大学工学部情報生体システム工学科棟2階73講義室

〒890-0065 鹿児島市郡元1丁目21-40

連絡先:鹿児島大学大学院理工学研究科 情報生体システム工学専攻 渡邊睦教授

プログラム

挨拶(13:30-13:40) 渡邊 睦(鹿児島大学大学院理工学研究科 教授)

第1部 講演(13:40-14:20)

人検出と個人識別におけるディープラーニングの応用

田中 雅博(甲南大学知能情報学部 教授)

第2部 ロボットビジョン(14:30-15:45)

ロボット行動観測に基づくグリッドマップ自動生成に関する研究

傍田 啓介(鹿児島大学大学院理工学研究科情報生体システム工学専攻 M2)

動画処理・認識に基づくパーソナルスペース解析に関する研究

奈良 悠矢(鹿児島大学大学院理工学研究科情報生体システム工学専攻 M1)

水上走行ロボットによる画像処理を用いた異変検出に関する研究

波多腰 慎矢(鹿児島大学工学部情報生体システム工学科 B4)

ジェスチャを用いた飛行ロボットの制御に関する研究

三浦 孝之(鹿児島大学工学部情報生体システム工学科 B4)

第3部 デモンストレーション(15:55-16:40)

複数ロボットの協調によるゴミ分別収集

山口 貴洸(鹿児島大学工学部情報生体システム工学科 B4)

加速度センサの持ち方と振り動作を用いたPINコード入力システム

松井 博敬(鹿児島大学大学院理工学研究科情報生体システム工学専攻 M1)

自律移動ロボットの状況認識に基づく適応的補助

大野 貴也(鹿児島大学大学院理工学研究科情報生体システム工学専攻M2)

第4部 コンピュータビジョン・パターン認識(16:50-18:30)

キネクトとリープモーションを用いた身体機能チェックシステム

大西 智也(甲南大学大学院自然科学研究科知能情報学専攻 D1)

時空間画像処理による背景・移動物体自動分離に関する研究

中村 奨(鹿児島大学工学部情報生体システム工学科 B4)

深層学習を用いた水槽中の遊泳魚の識別に関する研究

新地 真大(鹿児島大学工学部情報生体システム工学科 B4)

深層学習に基づく映像要約文生成の為のシーン自動分割に関する研究

二見 悠樹(鹿児島大学工学部情報生体システム工学科 B4)

深層学習に基づく人物の内部状態推定に関する研究

山口 莞爾(鹿児島大学大学院理工学研究科情報生体システム工学専攻M2)

第5部 フリーディスカッション(18:40-20:00)

なお、個々の発表順番は前後することがあります。

