1. **Tetsuo Iwata :** Fundamentals of Optical Spectroscopy; Light Source Photosensors, Wavelength Selection (Handbook of Materials Measurement Methods), Springer-Verlag, Dec. 2006.
2. **Junichi Hino, Seiichi Okubo *and* Toshio Yoshimura :** Chatter Prediction in End Milling by FNN Model with Pruning, *JSME International Journal, Series C: Mechanical Systems,Machine Elements and Manufacturing,* **Vol.49,** *No.3,* 742-749, 2006.
3. **Yoshio Tanimoto, Yasuhiko Rokumyo, Kuniharu Nanba, Kazunari Furusawa, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Imaging of Computer Input Ability for Patient With Tetraplegia, *IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement,* **Vol.55,** *No.6,* 1953-1958, 2006.
4. **福島 修一郎, 安井 武史, 岩田 哲郎, 荒木 勉 :** レーザー誘起ナノ秒蛍光寿命マッピングによる歯の形成と老化の可視化, *生体医工学,* **Vol.44,** *No.4,* 702-706, 2006年.
5. **日野 順市, 大久保 誠一, 芳村 敏夫 :** ウェーブレットパケットを用いたFNNによるエンドミル加工時のびびり振動発生判別に関する研究, *設計工学,* **Vol.42,** *No.2,* 84-91, 2007年.
6. **日野 順市, 河本 忠幸, 芳村 敏夫 :** 部分空間法を用いたインパルス加振によるモード特性同定に関する研究, *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.73,** *No.726,* 406-413, 2007年.
7. **園部 元康, 近藤 孝広, 宗和 伸行, 松崎 健一郎 :** モード解析に基づく部分空間制御法に関する研究, --- 第1報，倒立振子の振り上げ制御への適用 ---, *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.73,** *No.726,* 414-421, 2007年.
8. **Tetsuo Iwata *and* Shougo Maeda :** Simulation of Absorption-Based Surface-Plasmon Resonance Sensor by Means of Ellipsometry, *Applied Optics,* **Vol.46,** *No.9,* 1575-1582, 2007.
9. **曽利 仁, 安野 卓 :** 階層型ニューラルネットワークを用いた短時間先の簡易風速予測法, *津山高専紀要, No.49,* 67-72, 2007年.
10. **Hiroyuki Ukida, Seiji Kaji, Yoshio Tanimoto *and* Hideki Yamamoto :** Human Motion Caputure System Using Color Markers and Silhouette, *Proceedings of the 23rd IEEE Instrumentation and Measurement Technology Conference (IMTC/06),* 151-156, Sorrento, Apr. 2006.
11. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Measurement System of Transfer Motion for Patient with Spinal Cord Injuries, *Proceedings of the 23rd IEEE Instrumentation and Measurement Technology Conference (IMTC/06),* 423-427, Sorrento, Apr. 2006.
12. **Hiroyuki Ukida, Tadashi Araki, Keiji Kojima, Yasuko Nagai *and* Maki Shinoda :** Color Restoration of Scanned Book Images for Various Background Colors and Specular Reflections, *Proceedings of the 2006 IEEE International Workshop on Imaging System and Techniques (IST2006),* 76-81, Minori, Apr. 2006.
13. **Tanimoto Yoshio, Yasuhiko Rokumyo, Kazunari Furusawa, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Adjustment of Computer Input Device for Patient with Tetraplegia by using the Mouse Cursor Locus Image, *Proceedings of the 2006 IEEE International Workshop on Imaging System and Techniques (IST2006),* 119-124, Minori, Apr. 2006.
14. **Kenichi Iida, Yoshihiro Hayami, Toshio Hira, Takashi Yasuno *and* Takuya Kamano :** Evolutionary Acquisition for Moving Performance of Reduced D.O.F's Quadruped Robot, *SICE-ICASE International Joint Conference 2006,* 3005-3010, Busan, Oct. 2006.
15. **Takashi Yasuno, Hiroki Kotani *and* Hironori Suzue :** Prediction System of Solar Radiation Using Weather Forecasts and Unobstructed Skyey Images, *Proceedings of 2007 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 25-28, Shanghai, Mar. 2007.
16. **Hiroshi Suzuki, Takashi Yasuno, Shiro Urushihara *and* Hironobu Harada :** Design and Implementation of Cooperative Conveyance Pattern for Multiple Mobile Robots Using Neural Network, *Proceedings of 2007 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 45-51, Shanghai, Mar. 2007.
17. **Takashi Yasuno, Kotani Hiroki *and* Suzue Hironori :** Prediction System of Solar Radiation Using Weather Forecasts and Unobstructed Skyey Images, *Proceedings of 2007 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 25-28, Shanghai, Mar. 2007.
18. **Kondo Kimihiko, Takashi Yasuno *and* Hironobu Harada :** Generation of Jumping Motion Pattern for Quadruped Hopping Robot Using CPG Network, *Proceedings of 2007 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 121-124, Shanghai, Mar. 2007.
19. **Morimoto Mayumi, Takashi Yasuno, Emiko Yasuno, Hiroshi Suzuki *and* Hironobu Harada :** Navigation Method of Multiple Mobile Robots on Panel Cruising Problem, *Proceedings of 2007 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 185-188, Shanghai, Mar. 2007.
20. **浮田 浩行 :** 固有空間法を用いたイメージスキャナによる形状復元, *第12回画像センシングシンポジウム(SSII06)予稿集,* 426-431, 2006年6月.
21. **松田 日嘉, 浮田 浩行 :** 自律移動ロボットの経路探索, *第5回情報科学技術フォーラム(FIT2006)一般講演論文集,* **Vol.3,** 157-158, 2006年9月.
22. **福島 修一郎, 安井 武志, 岩田 哲郎, 荒木 勉 :** レーザ励起ナノ秒蛍光寿命マッピングによる歯の形成と老化の研究, *生体医工学シンポジウム 2006,* 2006年9月.
23. **柴田 浩伸, 岩田 哲郎 :** 帯域制限された蛍光減衰波形測定系でのデコンボリューション法の提案, *第67回応用物理学会講演会,* 2006年9月.
24. **前田 彰吾, 岩田 哲郎 :** エリプソメトリの手法による表面共鳴プラズモンセンサの試作, *第67回応用物理学会講演会,* 2006年9月.
25. **村井 啓一郎, 村上 祐一郎, 金子 悠祐, 鈴木 童子, 田中 住典, 森賀 俊広, 木戸口 善行, 三輪 惠 :** アルミナ担持PdO-CeO2触媒へのTiO2添加効果, *化学工学会 徳島大会,* 2006年10月.
26. **東條 卓, 村井 啓一郎, 森賀 俊広, 松原 将太, 田中 住典, 木戸口 善行, 三輪 惠 :** 種々のアルミナに担持された酸化鉄触媒の合成とその評価, *化学工学会 徳島大会,* 2006年10月.
27. **田中 住典, 松原 将太, 東條 卓, 村井 啓一郎, 森賀 俊広, 木戸口 善行, 三輪 惠 :** ディーゼル微粒子の酸化触媒に関する研究, *化学工学会 徳島大会,* 2006年10月.
28. **浮田 浩行, 是恒 寛 :** イメージスキャナを用いた様々な光源状態における3次元形状復元, *第11回パターン計測シンポジウム資料,* 23-28, 2006年11月.
29. **宗重 彰剛, 岩田 哲郎 :** 位相変調型蛍光寿命測定への自己回帰モデルの適用, *Optics & Photonics Japan 2006,* 2006年11月.
30. **柴田 浩伸, 岩田 哲郎 :** 帯域制限された蛍光減衰波形測定系でのデコンボリューション法, *Optics & Photonics Japan 2006,* 2006年11月.
31. **前田 彰吾, 岩田 哲郎 :** 導波路型SPRセンサへのエリプソメトリーの適用に関する基礎検討, *Optics & Photonics Japan 2006,* 2006年11月.
32. **羽藤 修平, 小西 克信 :** アフィン不変特徴とAdaBoostによる物体認識, *日本機械学会講演論文集 No.075-1,* 469-470, 2007年3月.
33. **武市 大史, 小西 克信 :** 陰影画像と反射率画像の分離, *日本機械学会講演論文集 No.075-1,* 471-472, 2007年3月.
34. **竹島 載佳, 小西 克信 :** コーナー状特徴点の対応による物体認識, *日本機械学会講演論文集 No.075-1,* 479-480, 2007年3月.
35. **相本 耕作, 園部 元康, 近藤 孝広, 松崎 健一郎, 宗和 伸行 :** 部分空間制御法による並列二重倒立振子の振り上げ制御, *日本機械学会九州支部第60期総会講演会,* 2007年3月.
36. **是恒 寛, 浮田 浩行 :** 複数の白色光源を用いたイメージスキャナによる形状復元, *中国四国支部第45期総会·講演会講演論文集,* **Vol.No.075-1,** 475-476, 2007年3月.
37. **高橋 幸司, 浮田 浩行 :** 画像処理によるネジ頭部の外観検査, *中国四国支部第45期総会·講演会講演論文集,* **Vol.No.075-1,** 477-478, 2007年3月.
38. **大和 直史, 浮田 浩行 :** パターン投影による全方位カメラを用いた全周環境の取得, *中国四国支部第45期総会·講演会講演論文集,* **Vol.No.075-1,** 481-482, 2007年3月.
39. **今川 翔吾, 浮田 浩行 :** 小型カメラを用いた連続画像からの3次元情報の復元, *中国四国支部第45期総会·講演会講演論文集,* **Vol.No.075-1,** 483-484, 2007年3月.
40. **松田 日嘉, 浮田 浩行 :** ステレオ法を用いた自律移動ロボットの経路探索, *中国四国支部第45期総会·講演会講演論文集,* **Vol.No.075-1,** 499-500, 2007年3月.
41. **徳永 英司, 日野 順市, 栗本 政雄 :** 形状記憶合金の温度依存特性を利用した動吸振器に関する研究, *日本機械学会中国四国支部第45期総会講演会講演論文集, No.075-1,* 313-314, 2007年3月.
42. **西岡 哲也, 日野 順市, 栗本 政雄 :** 可変拘束制御によるトラッククレーンの振動制御, *日本機械学会中国四国支部第45期総会講演会講演論文集, No.075-1,* 315-316, 2007年3月.
43. **菊池 邦友, 三輪 昌史, 土谷 茂樹 :** イオン導電性高分子ゲルアクチュエータを用いた可変焦点レンズの開発, *日本機械学会関西支部第82期定時総会講演会講演論文集 074-1,* 14-21, 2007年3月.
44. **近谷 厚生, 菊池 邦友, 三輪 昌史, 土谷 茂樹 :** 高分子アクチュエータを用いたDrug・Delivery・System(DDS)の開発―薬剤放出用マイクロポンプの開発―, *日本機械学会関西支部第82期定時総会講演会講演論文集 074-1,* 14-19, 2007年3月.
45. **芳村 広幸, 菊池 邦友, 三輪 昌史, 土谷 茂樹, 越本 泰弘 :** IPMCを利用した無線マイクロロボットの開発, *日本機械学会関西支部第82期定時総会講演会講演論文集 074-1,* 14-16, 2007年3月.
46. **横田 武志, 近谷 厚生, 菊地 邦友, 三輪 昌史, 土谷 茂樹 :** ポリピロールを用いたマイクロベンディングアクチュエータの開発, *日本機械学会平成18年度関西学生会学生員卒業研究発表講演会講演前刷集,* 17-12, 2007年3月.
47. **鈴木 浩司, 安野 卓, 漆原 史朗 :** 階層型ニューラルネットワークを用いた2台の移動ロボットによる協調搬送パターン生成, *電気学会研究会資料, No.IIC-06-128,* 75-80, 2006年9月.
48. **安野 卓, 金泉 肇祐, 鎌野 琢也, 原田 寛信 :** 4脚車輪型移動ロボットの適応的行動制御, *電気学会研究会資料, No.IIC-06-130,* 87-92, 2006年9月.
49. **浮田 浩行 :** 「C言語実習」における創造的課題への取り組みと学生の評価について, *徳島大学工学教育シンポジウム2007(SEE2007),* 7-12, 2007年3月.
50. **安野 卓 :** 4脚車輪型移動ロボットの未知環境における適応的行動制御, *平成19年電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.4,** *No.4-S15-5,* S15(17)-S15(20), 2007年3月.
51. **岩田 哲郎, 荒木 勉, 橋本 正治, 岡 宏一 :** 基礎からのメカトロニクス, 日新出版, 東京, 2007年4月.
52. **Tetsuo Iwata, Hironobu Shibata *and* Tsutomu Araki :** Extrapolation of Band-Limited Frequency Data Using an Iterative Hilbert-Transform Method and Its Application for Fourier-Transform Phase-Modulation Fluorometry, *Measurement Science & Technology,* **Vol.18,** *No.1,* 288-294, 2007.
53. **Tetsuo Iwata, Akitaka Muneshige *and* Tsutomu Araki :** Analysis of Data Obtained from a Frequency-Multiplexed Phase-Modulation Fluorometer Using an Autoregressive Model, *Applied Spectroscopy,* **Vol.61,** *No.9,* 950-955, 2007.
54. **三輪 昌史, 川口 博史, 堂岡 和親, 米山 聡, 土谷 茂樹, 越本 泰弘 :** マイクロ光造形法で作製した微小構造物の内部構造と縦弾性係数, *実験力学,* **Vol.7,** *No.3,* 277-281, 2007年.
55. **Takashi Yasuda, Tetsuo Iwata, Tsutomu Araki *and* Takeshi Yasui :** Improvement of minimum paint film thickness for THz paint meters by multiple regression analysis, *Applied Optics,* **Vol.46,** *No.30,* 7518-7526, 2007.
56. **Hiroshi Suzuki, Takashi Yasuno, Urushihara Shiro *and* Hironobu Harada :** Design and Implementation of Sooperative Conveyance Patterns for Multiple Mobile Robots Using Neural Network, *Journal of Signal Processing,* **Vol.11,** *No.6,* 489-495, 2007.
57. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Measurement System of Transfer Motion for Patients With Spinal Cord Injuries, *IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement,* **Vol.57,** *No.1,* 213-219, 2008.
58. **Tetsuo Iwata, Hironobu Shibata *and* Tsutomu Araki :** A Deconvolution Procedure for Determination of a Fluorescence Decay Waveform Applicable to a Band-Limited Measurement System That Has a Time Delay, *Measurement Science & Technology,* **Vol.19,** *No.1,* 015601-9, 2008.
59. **Kondo Kimihiko, Takashi Yasuno *and* Hironobu Harada :** Generation of Jumping Motion Pattern for Quadruped Hopping Robot Using CPG Network, *Journal of Signal Processing,* **Vol.11,** *No.4,* 321-324, 2007.
60. **浮田 浩行, 福田 直毅, 吉田 敦也 :** eラーニングとスクーリングによる小中学生のためのロボットプログラミング講座, *日本機械学会誌,* **Vol.110,** *No.1069,* 28-29, 2007年12月.
61. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Side-approach Transfer Measurement for Patient with Spinal Cord Injuries, *2007 IEEE Instrumentation and Measurement Technology Conference Proceedings (IMTC/2007),* Warsaw, May 2007.
62. **Hiroyuki Ukida, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** 3D Shape Reconstructions Using Image Scanner under Various Number of Illuminations, *Proceedings of the 2007 IEEE International Workshop on Imaging System and Techniques (IST2007),* Cracow, May 2007.
63. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Measurement of Wheelchair Position for Analyzing Transfer Motion for SCI Patient, *Proceedings of the 2007 IEEE International Workshop on Imaging Systems and Techniques (IST2007),* Cracow, May 2007.
64. **Tetsuya Sano, Hideki Yamamoto *and* Hiroyuki Ukida :** Measurement of Strokes in Hand Writing Japanese Character, *Proceedings of the 2007 IEEE International Workshop on Imaging System and Techniques (IST2007),* Cracow, May 2007.
65. **Junichi Hino *and* Tadayuki Komoto :** Subspace Identification of Modal Parameters by Impulse Excitation, *Proceedings of The Second International Symposium on Advanced Technology of Vibration and Sound,* 46-51, Lanzhou, China, Jun. 2007.
66. **T Takahashi, M Ito, Takeshi Yasui, Tetsuo Iwata *and* Tsutomu Araki :** Optical-Sectioning, Second-Harmonic-Generation Imaging of Dermal Collagen Fiber Using a Mode-Locked Cr:Forsterite Laser, *3rd Asian and Pacific Rim Symposium on Biophotonics 2007,* 110-111, Cairns, Australia, Jul. 2007.
67. **Ritsuki Ito, Akitaka Muneshige *and* Tetsuo Iwata :** Analysis of Data Obtained from a Frequency-Multiplexed Phase-Modulation Fluorometer Using an Autoregressive Model, *3rd Asian and Pacific Rim Symposium on Biophotonics 2007,* 85-86, Cairns, Australia, Jul. 2007.
68. **Kikuchi Kunitomo, Masafumi Miwa *and* Tuchitani Shigeki :** Development of Formation Method of Patterned Electrodes in Ionic Polymer Metal Composite, *JSME-KSME Joint International Conference on Manufacturing, Machine Design and Tribology (ICMDT2007),* B04, Sapporo, Jul. 2007.
69. **Motomichi Sonobe, Takahiro Kondou, Kenichiro Matsuzaki *and* Nobuyuki Sowa :** Swing up Control of a Double-Parallel Inverted Pendulum System Based on Jacobian Elliptic Functions, *Proceedings of the 12th Asia-Pacific Vibration Conference,* Sapporo, Aug. 2007.
70. **Hiroyuki Ukida :** Visual Defect Inspection of Rotating Screw Heads, *SICE Annual Conference in Takamatsu SICE 2007 PROCEEDINGS,* 1478-1483, Takamatsu, Sep. 2007.
71. **Michinomoto Takurou, Masafumi Miwa, Tuchitani Shigeki *and* Yoneyama Satoru :** Inner Structure / Elastic Modulus Control of Micro Cantilever, *2nd International Symposium on Advanced Fluid/Solid Science and Technology in Experimental Mechanics,* Osaka, Sep. 2007.
72. **Kikuchi Kunitomo, Masafumi Miwa *and* Tuchitani Shigeki :** Variable-Focal Length Lens Using a Soft Actuator, *Proceedings of the International Conference on Advanced Technology in Experimental Mechanics 2007 (ATEM'07),* OS16-4-1, Fukuoka, Sep. 2007.
73. **Yoshimura Hiroyuki, Kikuchi Kunitomo, Yamaguchi Akifumi, Masafumi Miwa *and* Tuchitani Shigeki :** Evaluation of Displace Characteristics and Generation Force of IPMCs with Various Counter Ions, *Proceedings of the International Conference on Advanced Technology in Experimental Mechanics 2007 (ATEM'07),* OS16-3-4, Fukuoka, Sep. 2007.
74. **Munetatsu Hara, Takashi Yasuno *and* Hironobu Harada :** Affordance Performance of Electric Wheelchair with Force-Feedback Joystick, *Proceedings of International Symposium on Biological and Physiological Engineering / 22nd SICE Symposium on Biological and Physiological Engineering, No.2C3-4,* 241-244, Harbin, Jan. 2008.
75. **Katsunori Kuwajima, Takashi Yasuno *and* Hironobu Harada :** Development of Power Assist Knee Orthosis and Its Basic Control Characteristics, *Proceedings of International Symposium on Biological and Physiological Engineering / 22nd SICE Symposium on Biological and Physiological Engineering, No.2C3-5,* 245-246, Harbin, Jan. 2008.
76. **Tetsuro Amane, Takashi Yasuno *and* Hironobu Harada :** Gait Characteristics at Installation of Power Assist Knee Orthosis with Spring Mechanism, *Proceedings of International Symposium on Biological and Physiological Engineering / 22nd SICE Symposium on Biological and Physiological Engineering, No.2C3-6,* 247-248, Harbin, Jan. 2008.
77. **Masafumi Miwa :** Remote Control Support System for Aerial Photograph, *International Symposium on Biomimetics, Micro Air Vehicles, Unmanned Aerial Vehicles and Unmanned Vehicles(MAV' 08 Symposium in Chiba ),* Chiba, Jan. 2008.
78. **Ryota Yakusiji, Takashi Yasuno, Naoto Fujimura, Kiyoshi Takigawa *and* Kensuke Kawasaki :** Output Prediction Method of Wind Power Generation System Using Self- Tuning Fuzzy Reasoning, *Proceedings of 2008 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 17-20, Gold Coast, Mar. 2008.
79. **Hitoshi Sori *and* Takashi Yasuno :** Correction Method for Wind Speed Prediction After a Short Time Using Hierarchical Neural Network, *Proceedings of 2008 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 259-262, Gold Coast, Mar. 2008.
80. **Tani Hiroaki, Takashi Yasuno *and* Hironobu Harada :** Action Control Method of Sweeping Robot with Two Arms Using Neural Network, *Proceedings of 2008 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 271-274, Gold Coast, Mar. 2008.
81. **Hiroshi Suzuki, Takashi Yasuno, Shiro Urushihara *and* Hironobu Harada :** Leaning Method and Flexibility of Cooperative Pattern Generation System for Multiple Mobile Robots Using Neural Network, *Proceedings of 2008 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 447-450, Gold Coast, Mar. 2008.
82. **Mayumi Morimoto, Takashi Yasuno, Emiko Yasuno, Hiroshi Suzuki *and* Hironobu Harada :** Traffic Control of Multiple Sweeping Robots on Panel Cruising Problem, *Proceedings of 2008 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 475-478, Gold Coast, Mar. 2008.
83. **Kenta Yuasa, Takashi Yasuno *and* Hironobu Harada :** Walking Control and Evaluation of Tumble Danger-Degree for Quadruped Robot on Irregular Terrains, *Proceedings of 2008 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 479-482, Gold Coast, Mar. 2008.
84. **Hitoshi Nakayama, Takashi Yasuno *and* Hironobu Harada :** Adaptive Action Control for Leg-Wheeled Type Quadruped Robot on Unknown Environment, *Proceedings of 2008 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 487-490, Gold Coast, Mar. 2008.
85. **Katsunori Kuwajima, Takashi Yasuno, tetsuro Amane *and* Hironobu Harada :** Development and Basic Control Characteristics of Power Assist Knee Orthosis with Spring Mechanism for Care Prevention, *Proceedings of 2008 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 491-494, Gold Coast, Mar. 2008.
86. **Masafumi Miwa :** Remote Control Support System for Aerial Photograph, *3rd KMU/TU Symposium on Engineering Education,* Busan, Mar. 2008.
87. **松島 誠, 三輪 昌史 :** 無人ヘリによる空撮作業支援を目指したリモートコントロールサポートシステム, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2007,* 2A2-07, 2007年5月.
88. **三輪 昌史, 前田 和彦 :** 受動輪を用いた滑走による二足歩行型ロボットの高速移動, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2007,* 2A2-07, 2007年5月.
89. **浮田 浩行 :** イメージスキャナを用いた形状復元における最適な光源の台数と配置の検討, *第10回 画像の認識·理解シンポジウム(MIRU2007)論文集,* 923-928, 2007年7月.
90. **日野 順市, 松田 和也, 栗本 政雄 :** 形状記憶合金を用いた動吸振器に関する研究, --- 温度依存特性による制振効果について ---, *日本機械学会機械力学計測制御部門講演会アブストラクト集, No.07-8,* 274, 2007年9月.
91. **三輪 昌史 :** 安定化装置について-リモートコントロールサポートシステム, *無人ヘリテレ推進協議会第5回研修会,* 2007年10月.
92. **道ノ本 卓朗, 三輪 昌史, 米山 聡, 土谷 茂樹 :** マイクロ光造形法で作製した微小カンチレバーの縦弾性係数制御, *M&M2007 材料力学カンファレンス,* 353-354, 2007年10月.
93. **三輪 昌史, 白石 一哲 :** RCヘリの空撮支援のためのリモートコントロールサポートシステム, *第50回自動制御連合講演会,* 227-229, 2007年11月.
94. **薦田 剛, 岩田 哲郎 :** Otto配置表面プラズモン共鳴を用いた金属表面状態二次元計測, *Optics & Photonics Japan 2007,* 2007年11月.
95. **伊都 立揮, 岩田 哲郎 :** 自己回帰モデルを用いた位相推定法 (パルス励起法による蛍光寿命の算出), *Optics & Photonics Japan 2007,* 2007年11月.
96. **和田 佑亮, 岩田 哲郎 :** Otto配置表面プラズモン共鳴へのエリプソメトリーの適用, *Optics & Photonics Japan 2007,* 2007年11月.
97. **伊都 立揮, 岩田 哲郎 :** 高負荷抵抗接続PMTとARモデルを用いた位相法による蛍光寿命値の推定手法, *Optics & Photonics Japan 2008,* 2007年11月.
98. **浮田 浩行 :** 複数光源イメージスキャナを用いた光沢を持つ物体の形状復元, *第12回パターン計測シンポジウム資料,* 43-50, 2007年12月.
99. **三輪 昌史 :** 模型ヘリコプタの空撮支援装置の開発, *第4回NCPフォーラム(2007),* 2007年12月.
100. **菊池 邦友, 三輪 昌史, 土谷 茂樹 :** ドライフィルムレジストを用いたイオン導電性高分子金属接合体のパターン電極接合, *第 8 回 計測自動制御学会 (SICE) システムインテグレーション部門講演会(SI 2007)論文集 07 SY 0012,* 1E4-1, 2007年12月.
101. **野田 悟志, 藤原 靖大, 小西 克信 :** 画像の領域分割に関する研究, *日本機械学会講演論文集 No.085-1,* 409-410, 2008年3月.
102. **渡辺 裕文, 横田 知征, 小西 克信 :** 車両照合に関する研究, *日本機械学会講演論文集 No.085-1,* 411-412, 2008年3月.
103. **片岡 由樹, 古松 直, 小西 克信 :** 歩行者の検出に関する研究, *日本機械学会講演論文集 No.085-1,* 449-450, 2008年3月.
104. **徳永 佑輔, 園部 元康, 近藤 孝広, 松崎 健一郎, 宗和 伸行 :** 部分空間制御法による直列二重倒立振子の振り上げ制御, *日本機械学会九州支部第61期総会講演会,* 2008年3月.
105. **後藤 揚, 日野 順市, 栗本 政雄 :** 周波数領域部分空間法を用いたモード特性同定に関する研究, *日本機械学会中国四国支部第46期総会講演会講演論文集, No.085-1,* 245-246, 2008年3月.
106. **大和 直史, 浮田 浩行 :** 2台の全方位カメラを用いたパターン投影法による全周環境の復元, *中国四国支部第46期総会·講演会講演論文集, No.085-1,* 477-478, 2008年3月.
107. **今川 翔吾, 浮田 浩行 :** 小型カメラを用いた因子分解法による3次元情報の復元, *中国四国支部第46期総会·講演会講演論文集, No.085-1,* 479-480, 2008年3月.
108. **松島 誠, 三輪 昌史, 土谷 茂樹 :** リモートコントロールサポートシステムの開発, --- 光学式傾斜角検出センサを用いた姿勢安定システムの構築 ---, *学会関西支部第83期定時総会講演集,* 12-19, 2008年3月.
109. **桑島 克典, 安野 卓, 原田 寛信 :** 加速度情報に基づく膝関節用パワーアシスト装具の制御特性, *電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.3,** *No.3-085,* 123, 2008年3月.
110. **飯田 賢一, 森 太一, 安野 卓 :** 球状車輪を用いた全方位移動車輌の応答特性, *電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.4,** *No.4-189,* 314, 2008年3月.
111. **高木 均, 日野 順市, 溝渕 啓, 草野 剛嗣 :** レジンレス竹繊維強化グリーンコンポジットの開発, *エンジニアリングフェスティバル2007,* 6, 2007年9月.
112. **曽利 仁, 安野 卓 :** 階層型ニューラルネットワークを用いた簡易風速予測法による1時間先風速予測, *第29回30周年記念風力エネルギー利用シンポジウム予稿集,* 263-266, 2007年11月.
113. **藤村 直人, 瀧川 喜義, 川崎 憲介, 安野 卓 :** ファジィ推論を用いた風力発電の出力予測, *第29回30周年記念風力エネルギー利用シンポジウム予稿集,* 267-270, 2007年11月.
114. **鈴木 浩司, 安野 卓 :** 群知能ロボットの協調搬送制御, *電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.4,** *No.S-16-3,* S16(9)-(12), 2008年3月.
115. **Tetsuo Iwata *and* Go Komoda :** Measurements of Complex Refractive Indexes of Metals at Several Wavelengths by Frustrated Total Internal Reflection Due to Surface Plasmon Resonance, *Applied Optics,* **Vol.47,** *No.13,* 2386-2391, 2008.
116. **Akira Mizobuchi, Hitoshi Takagi,  *and* Junichi Hino :** Drilling machinability of resin-less "green" composites reinforced by bamboo fiber, *WIT Transactions on the Built Environment,* **Vol.97,** 185-194, 2008.
117. **Kunitomo Kikuchi, Shigeki Tuchitani, Masafumi Miwa *and* Kinji Asaka :** Formation of Patterned Electrode in Ionic Polymer-Metal Composite using Dry Film Photoresist, *IEEJ Transactions on Electrical and Electronic Engineering (TEEE),* **Vol.3,** *No.4,* 452-454, 2008.
118. **Masafumi Miwa, MICHINOMOTO Takurou, KIKUCHI Kunitomo, TSUCHITANI Shigeki *and* YONEYAMA3 Satoru :** Inner Structure / Elastic Modulus Control of Micro Cantilever, *Journal of the Japanese Society for Experimental Mechanics,* **Vol.8,** *No.Special Issue,* 94-97, 2008.
119. **菊地 邦友, 土谷 茂樹, 三輪 昌史, 安積 欣志 :** フォトリソグラフィー技術を用いた固体高分子電解質膜へのパターン電極形成, *精密工学会誌,* **Vol.74,** *No.7,* 719-723, 2008年.
120. **園部 元康, 松崎 健一郎, 近藤 孝広, 宗和 伸行 :** モード解析に基づく部分空間制御法に関する研究, --- 第2報，非線形共振を利用した並列二重倒立振子の振り上げ制御 ---, *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.74,** *No.745,* 2198-2205, 2008年.
121. **Hitoshi Sori *and* Takashi Yasuno :** Several-Hours-Ahead Wind Speed Prediction System Using Hierarchical Neural Network, *Journal of Signal Processing,* **Vol.12,** *No.6,* 507-514, 2008.
122. **園部 元康, 東 正樹 :** 間接フィードバック制御による振り子の振動制御, *弓削商船高等専門学校紀要, No.31,* 23-28, 2009年.
123. **Mayumi Morimoto, Takashi Yasuno, Emiko Yasuno, Hiroshi Suzuki *and* Hironobu Harada :** Traffic Control of Multiple Sweeping Robots on Panel Cruising Problem, *Journal of Signal Processing,* **Vol.12,** *No.4,* 331-334, 2008.
124. **三輪 昌史 :** 最新ロボット事情, *実験力学,* **Vol.8,** *No.2,* 153-156, 2008年6月.
125. **Tetsuya Sano, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Intelligent Texture Alignment for Kimono Disign, *International Instrumentation and Measurement Technology Conference PROCEEDINGS (I2MTC2008),* 265-269, Victoria, May 2008.
126. **Hiroyuki Ukida, Naofumi Yamato, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** Omni-directional 3D Measurement by Hyperbolic Mirror Cameras and Pattern Projection, *International Instrumentation and Measurement Technology Conference PROCEEDINGS (I2MTC2008),* 365-370, Victoria, May 2008.
127. **Tetsuya Sano, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Disign of Human-Computer Interface for Hand Writing Character, *International Instrumentation and Measurement Technology Conference PROCEEDINGS (I2MTC2008),* 594-597, Victoria, May 2008.
128. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Measurement of Wheelchair Movement Area for SCI patient's Remodeling House, *International Instrumentation and Measurement Technology Conference PROCEEDINGS (I2MTC2008),* 706-711, Victoria, May 2008.
129. **Akira Mizobuchi, Hitoshi Takagi,  *and* Junichi Hino :** Drilling machinability of resin-less "green" composites reinforced by bamboo fiber, *High Performance Structures and Materials IV,* 185-194, Carvoeiro, May 2008.
130. **Hiroyuki Ukida :** 3D Information Acquisition Using Pattern Projection and Omni-directional Cameras, *Proceedings of SICE Annual Conference 2008,* 485-490, Tokyo, Aug. 2008.
131. **Hiroyuki Ukida :** 3D Shape and Specular Reflection Measurement Using Image Scanner, *Proceedings of SICE Annual Conference 2008,* 1526-1530, Tokyo, Aug. 2008.
132. **Kikuchi Kunitomo, Masafumi Miwa *and* Tuchitani Shigeki :** Evaluation of Basic Operating Characteristics of Ion Conductive Polymer Actuator using Ionic Liquid, *SICE Annual Conference 2008 (SICE 2008),* 1092-1095, Tokyo, Aug. 2008.
133. **Hiroyuki Ukida, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** 3D Shape, Color and Specular Estimation Using Image Scanner with Multiple Illuminations, *Proceedings of IEEE International Workshop on Imaging Systems and Techniques, 2008 (IST 2008),* 271-276, Chania, Sep. 2008.
134. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hideki Yamamoto *and* Hiroyuki Ukida :** Measurement of Wheelchair Size for Analyzing Transfer Motion for SCI Patients, *Proceedings of IEEE International Workshop on Imaging Systems and Techniques, 2008 (IST 2008),* 265-270, Chania, Sep. 2008.
135. **Tetsuya Sano, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Motion Analysis of Hand Writing Characters, *Proceedings of IEEE International Workshop on Imaging Systems and Techniques, 2008 (IST 2008),* 257-260, Chania, Sep. 2008.
136. **Hiroyuki Ukida *and* Yamanaka Yasuyuki :** Object Tracking System Using Pan-Tilt Cameras and Arm Robot, *Proceedings of The 7th International Conference on Machine Automation (ICMA2008),* 195-200, Awaji, Sep. 2008.
137. **Masafumi Miwa, Ittetsu Shiraishi, Makoto Matshushima *and* Kiyoshi Miami :** Remote Control Support System for R/C Helicopter, *Proceedings of The 7th International Conference on Machine Automation ICMA2008,* 105-108, 淡路島, Sep. 2008.
138. **Masafumi Miwa, Hiroyashu Sakane, Kenji Nagase, Yasuhiro Koshimoto *and* Shigeki Tuchitani :** Study on One-legged Robot Jumping, *Proceedings of The 7th International Conference on Machine Automation ICMA2008,* 99-104, 淡路島, Sep. 2008.
139. **Tsuyoshi Miyata, Tetsuo Iwata *and* Tsutomu Araki :** A Reflection-Type Pulse Oximeter Using Four Wavelengths Equipped with a Gain-Enhanced Gated-Avalanche-Photodiode, *13th International Conference on Biomedical Engineering 2008,* Singapore, Dec. 2008.
140. **Hironobu Shibata *and* Tetsuo Iwata :** A Precise Deconvolution Procedure for Deriving a Fluorescence Decay Waveform of a Biomedical Sample, *13th International Conference on Biomedical Engineering 2008,* Singapore, Dec. 2008.
141. **Sho Fujisawa, Takashi Yasuno, Satoshi Yura, Kenichi Iida *and* Hironobu Harada :** High Speed Synchronization Motion Control Using Synchronizing Controller with PI Controller for Two Axes Speed Servo System, *2009 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 5-8, Honolulu, Mar. 2009.
142. **Hiroki Arimochi, Takashi Yasuno, Emiko Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Self Localization and Mapping for Multiple Robots Based on Sensor Network Technique, *2009 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 17-20, Honolulu, Mar. 2009.
143. **Masataka Tobari, Takashi Yasuno *and* Hironori Suzue :** Fuzzy Prediction System of Solar Radiation Using Mesoscale Spectral Model-GPV Data, *Fuzzy Prediction System of Solar Radiation Using Mesoscale Spectral Model-GPV Data,* 117-120, Honolulu, Mar. 2009.
144. **Shiro Ozaki, Takashi Yasuno, Hironobu Harada *and* Akinobu Kuwahara :** Fuzzy Tracking Control for Autonomous All Terrain Vehicle on Outdoor Environment, *2009 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 121-124, Honolulu, Mar. 2009.
145. **Ryohei Nogami, Takashi Yasuno, Akinobu Kuwahara *and* Hironobu Harada :** Motion Control for Two-links Manipulator with Bi-articular Muscles Model using CPG, *2009 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 245-248, Honolulu, Mar. 2009.
146. **Takuya Kagawa, Takashi Yasuno, Shiro Urushihara, Emiko Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Traffic Control of Multiple Sweeping Robots Using Genetic Programming, *2009 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 415-418, Honolulu, Mar. 2009.
147. **Tatsuya Yamane, Takashi Yasuno, Katsunori Kuwajima, Satoru Takiwaki, Akinobu Kuwahara *and* Hironobu Harada :** Sensor Based Motion Control of Power Assist Knee Orthosis with Spring Mechanism, *2009 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 467-470, Honolulu, Mar. 2009.
148. **Hiroshi Suzuki, Takashi Yasuno, Shiro Urushihara, Emiko Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Characteristics of Cooperative Conveyance Control for Distributed Autonomous Multiple Mobile Robot System, *2009 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 471-474, Honolulu, Mar. 2009.
149. **Hitoshi Sori *and* Takashi Yasuno :** Several-Hours-Aheas Wind Speed Prediction System Using Correction Reccurent Neural Network, *2009 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 621-624, Honolulu, Mar. 2009.
150. **三輪 昌史, 松島 誠, 白石 一哲, 南 潔 :** リモートコントロールサポートシステムによる小型無人ヘリの操縦支援の効果, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2008,* 1P1-F12, 2008年6月.
151. **三輪 昌史, 中野 直信, 後藤 裕介, 満田 成紀 :** MDDを用いた飛行船の制御系設計, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2008,* 1P1-F11, 2008年6月.
152. **島村 典尚, 菊池 邦友, 三輪 昌史, 土谷 茂樹 :** IPMCを用いたマイクロロボットの駆動及び外部磁場によるエネルギ供給に関する研究, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2008,* 2A1-A15, 2008年6月.
153. **三輪 昌史, 余村 正人, 松田 憲幸, 橋爪 賢次郎 :** 館内移動用車椅子ロボットシステムの開発, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2008,* 2P1-E12, 2008年6月.
154. **三輪 昌史, 松島 誠, 南 潔 :** 無人ヘリに対する操縦支援装置の開発, *日本実験力学会2008 年度年次講演会,* 2008年7月.
155. **浮田 浩行 :** 複数の光源を持つイメージスキャナを用いた光沢を持つ物体の形状および反射特性の推定, *第11回 画像の認識·理解シンポジウム(MIRU2008)論文集,* 979-984, 2008年7月.
156. **藤澤 祥, 安野 卓, 由良 諭 :** 階段昇降装置"Kongo-Zue"の階段昇降特性, *電気学会産業応用部門大会講演論文集,* Y-60, 2008年8月.
157. **野上 亮平, 安野 卓, 濱本 健太郎, 原田 寛信, 桑原 明伸 :** 電流フィードバックを有するCPGを用いた4脚ロボットの適応的歩容生成, *電気学会産業応用部門大会講演論文集,* Y-64, 2008年8月.
158. **森 太一, 飯田 賢一, 安野 卓 :** 光学マウスセンサを用いた全方向移動車輛制御, *電気学会産業応用部門大会講演論文集,* Y-71, 2008年8月.
159. **鈴木 浩司, 安野 卓, 原田 寛信, 桑原 明伸, 漆原 史朗 :** 群知能ロボットによる複数台逃避ロボットの協調誘導制御, *電気学会産業応用部門大会講演論文集,* Y-72, 2008年8月.
160. **戸張 正崇, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信, 鈴江 宏範 :** ファジィ推論を用いた簡易日射量予測システムの予測値補正, *電気学会産業応用部門大会講演論文集,* Y-89, 2008年8月.
161. **日野 順市, 後藤 揚, 栗本 政雄 :** 周波数領域部分空間法によるモード特性同定に関する研究, *日本機械学会機械力学・計測制御部門講演論文集(アブストラクト集およびCD-ROM), No.08-14,* 246, 2008年9月.
162. **三輪 昌史, 谷林 宏紀, 松島 誠, 南 潔 :** リモートコントロールサポートシステムによる無人ヘリの操縦支援, *第26回日本ロボット学会学術講演会,* 2B1-05, 2008年9月.
163. **戸張 正崇, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信, 鈴江 宏範 :** 気温差および湿度予測値を用いた最大日射量予測値の補正, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.3-7,* 2008年9月.
164. **北島 孝弘, 曽利 仁, 安野 卓 :** 階層型ニューラルネットワークを用いた風速予測システムの精度評価, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.3-10,* 2008年9月.
165. **藤村 直人, 瀧川 喜義, 松浦 芳彦, 川崎 憲介, 安野 卓 :** 遺伝的アルゴリズムを用いた風力出力予測の精度向上, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.3-11,* 2008年9月.
166. **薬師寺 亮太, 安野 卓, 藤村 直人, 瀧川 喜義, 川崎 憲介 :** 偏差持続モデルを用いたファジィ推論による風力発電出力予測, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.3-12,* 2008年9月.
167. **瀧脇 悟, 安野 卓, 桑島 克典, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** 歪みゲージを用いた人体の運動状態推定システムの基礎的検討, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.7-2,* 2008年9月.
168. **有持 裕紀, 安野 卓, 鈴木 浩司, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** ディジタルコンパスを用いた自律型移動ロボットの自己位置同定, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.7-8,* 2008年9月.
169. **香川 拓也, 安野 卓, 漆原 史朗, 安野 恵実子 :** 遺伝的プログラミングを用いた群掃除ロボットの衝突回避ルール生成, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-1,* 2008年9月.
170. **鈴木 浩司, 安野 卓, 漆原 史朗, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** 実群ロボットによる逃避ロボットの協調誘導制御特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-2,* 2008年9月.
171. **多田 昌幸, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** 強化学習を用いた4脚ロボットの起き上がり動作の獲得, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-3,* 2008年9月.
172. **尾崎 史郎, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** ファジィ制御を用いた自律型ATVの軌道追従制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-4,* 2008年9月.
173. **藤澤 祥, 安野 卓, 由良 諭, 原田 寛信 :** 速度および位置偏差フィードバックを有する2軸速度同期化コントローラの制御特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-6,* 2008年9月.
174. **野上 亮平, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** CPGを用いた腱駆動関節のモーションコントロール, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-7,* 2008年9月.
175. **坂本 卓士, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** クローラ式レスキューロボットの試作と遠隔操縦による走行特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-15,* 2008年9月.
176. **湯浅 健太, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** 感圧センサ情報を用いた4脚ロボットの転倒危険度推定と歩行制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-16,* 2008年9月.
177. **中山 仁, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** オムニホイールを用いた4脚車輪型移動ロボットの全方位移動制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-17,* 2008年9月.
178. **原 宗竜, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** 電動車いす運転支援のための振動感覚デバイスの有用性評価, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-18,* 2008年9月.
179. **桑島 克典, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** 屈伸運動における試作膝関節用パワーアシスト装具の制御特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-19,* 2008年9月.
180. **山根 達也, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** ODEを用いた福祉機器開発のための簡易人体運動シミュレータ, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-20,* 2008年9月.
181. **田中 佑治, 安野 卓, 鈴木 浩司, 安野 恵実子, 桑原 明伸 :** 工学教育のための教材「動く座布団」の開発, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-21,* 2008年9月.
182. **Kassim Bin Mohamed Anuar, Takashi Yasuno, Akinobu Kuwahara *and* Hironobu Harada :** Stable Motion Control of Quadruped Hopping Robot on Irregular Terrain, *Journal of Shikoku-Section Joint Convention of the Institutes of Electrical and Related Engineers, No.17-44,* Sep. 2008.
183. **三輪 昌史 :** 安定化装置について-リモートコントロールサポートシステム, *無人ヘリテレ推進協議会第6回研修会,* 2008年10月.
184. **浮田 浩行, 山中 康行 :** 2台のパンチルトカメラとアームロボットを用いた物体追跡, *電子情報通信学会技術研究報告,* **Vol.108,** *No.263,* 113-118, 2008年10月.
185. **越智 永, 岩田 哲郎 :** 光電子増倍管複数ダイノード同時正弦波変調方式による高調波信号光の検出法, *Optics & Photonics Japan 2008,* 2008年11月.
186. **和田 佑亮, 岩田 哲郎 :** Otto配置表面プラズモン共鳴測定系へのエリプソメトリーの適用 (II), *Optics & Photonics Japan 2008,* 2008年11月.
187. **野中 健太郎, 岩田 哲郎 :** 拡張指数関数を用いたヒト歯の蛍光減衰波形の解析, *Optics & Photonics Japan 2008,* 2008年11月.
188. **清遠 弘重, 岩田 哲郎 :** 高負荷抵抗接続光電子増倍管と自己回帰モデルに基づく蛍光寿命値の推定法, *Optics & Photonics Japan 2008,* 2008年11月.
189. **宮田 剛, 岩田 哲郎, 荒木 勉 :** ゲート動作アバランシェフォトダイオードを用いたYAGセラミックス粉末蛍光寿命測定装置, *Optics & Photonics Japan 2008,* 2008年11月.
190. **大柳 雅明, 岩田 哲郎, 柴田 浩伸 :** 光電子増倍管応答遅延時間の波長依存性測定手法の提案, *Optics & Photonics Japan 2008,* 2008年11月.
191. **森 太一, 飯田 賢一, 安野 卓 :** 自己位置推定による前方向移動車輌制御, *電気関係学会関西支部連合大会講演論文集, No.G3-11,* 2008年11月.
192. **浮田 浩行, 劉 寛 :** 複数光源イメージスキャナによる三次元物体の形状および反射特性の復元, *第13回パターン計測シンポジウム資料,* 41-47, 2008年11月.
193. **三輪 昌史, 谷林 宏紀, 松島 誠, 南 潔 :** リモートコントロールサポートシステムを用いた無人ヘリの操縦支援, *第51回自動制御連合講演会,* 705, 2008年11月.
194. **浮田 浩行, 劉 寛 :** 複数の光源によるスキャナ画像からの3次元形状と反射特性の推定, *電気学会研究会資料,* **Vol.IP-09-1∼12,IIS-09-1∼12,** 7-12, 2009年2月.
195. **米田 道生, 日野 順市, 栗本 政雄 :** 部分空間法による動特性が変動する系のモード特性同定, *日本機械学会中国四国支部第47期総会・講演会 講演論文集, No.095-1,* 395-396, 2009年3月.
196. **川上 真平, 日野 順市, 栗本 政雄 :** VCCおよびNNによるトラッククレーンの振動制御, *日本機械学会中国四国支部第47期総会・講演会 講演論文集, No.095-1,* 421-422, 2009年3月.
197. **松田 和也, 日野 順市, 栗本 政雄 :** SMA動吸振器による構造物の振動制御に関する研究, *日本機械学会中国四国支部第47期総会・講演会 講演論文集, No.095-1,* 441-442, 2009年3月.
198. **日野 順市, 吉村 崇 :** 周波数領域部分空間法による振動特性の同定, *日本設計工学会四国支部平成20年度研究発表講演会 講演論文集,* 15-18, 2009年3月.
199. **飯田 賢一, 森 太一, 安野 卓 :** 走行環境を考慮した全方位移動車両の制御システム, *電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.4,** *No.4-250,* 413, 2009年3月.
200. **刈谷 学, 川崎 修, 安野 卓 :** 非線形オートチューニングコントローラを用いた油圧理蓋の同調制御, *第13回知能メカトロニクスワークショップ講演論文集,* 174-178, 2008年9月.
201. **原 宗竜, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** 電動車いすのための触覚振動デバイスを用いた運転支援システムの評価, *第13回知能メカトロニクスワークショップ講演論文集,* 45-48, 2008年9月.
202. **桑島 克典, 安野 卓, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** バネ機構を有する膝関節用パワーアシスト装具の制御特性, *第13回知能メカトロニクスワークショップ講演論文集,* 59-62, 2008年9月.
203. **香川 拓也, 安野 卓, 漆原 史朗, 安野 恵実子 :** GPを用いた群掃除ロボットの行動制御, *第13回知能メカトロニクスワークショップ講演論文集,* 275-278, 2008年9月.
204. **安野 卓, 野上 亮平, 濱本 健太郎, 桑原 明伸, 原田 寛信 :** 駆動電流フィードバック型CPGネットワークを用いた4脚ロボットの適応的歩容制御, *電気学会研究会資料, No.IIC-08-153,* 21-26, 2008年9月.
205. **下村 直行, 森田 郁朗, 安野 卓, 北條 昌秀, 川田 昌武, 寺西 研二, 大西 徳生 :** 電気電子工学実験の試み, --- 少人数教育から見えてくるもの ---, *電気学会研究会資料,* **Vol.FIE-08,** *No.2,* 11-15, 2008年9月.
206. **藤村 直人, 安野 卓, 瀧川 喜義, 薬師寺 亮太, 川崎 憲介 :** 偏差持続モデルに基づくファジィ推論を用いた風力発電の出力予測, *第30回風力エネルギー利用シンポジウム,* 201-204, 2008年11月.
207. **曽利 仁, 安野 卓 :** リカレント型ニューラルネットワークを用いた短時間先風速予測, *第30回風力エネルギー利用シンポジウム,* 125-128, 2008年11月.
208. **Kassim Bin Mohamed Anuar *and* Takashi Yasuno :** Motion Control for Quadruped Hopping Robot Using CPG Networks with Mechanical Dynamics, *National Convention Record I.E.E. Japan,* **Vol.4,** *No.4-S21-8,* S21(29)-(32), Mar. 2009.
209. **安野 卓 :** ロボットのインテリジェントコントロール, *技術交流会2008 基調報告,* 37-44, 2008年8月.
210. **三輪 昌史 :** RCヘリ完全制御に関する徳島大学研究日誌, 株式会社枻出版社, 2009年7月.
211. **三輪 昌史 :** RCヘリ完全制御に関する徳島大学研究日誌, 株式会社枻出版社, 2009年8月.
212. **三輪 昌史 :** RCヘリ完全制御に関する徳島大学研究日誌, 株式会社枻出版社, 2009年9月.
213. **三輪 昌史 :** RCヘリ完全制御に関する徳島大学研究日誌, 株式会社枻出版社, 2009年10月.
214. **三輪 昌史 :** RCヘリ完全制御に関する徳島大学研究日誌, 株式会社枻出版社, 2009年11月.
215. **Masafumi Miwa, Hiroyasu Sakabe, Kenji Nagase, Yasuhiro Kosimoto *and* Shigeki Tuchitani :** Study on One-legged Robot Jumping, Springer-Verlag, Jan. 2010.
216. **Masafumi Miwa, Ittetsu Shiraishi, Makoto Matsushima *and* Kiyoshi Minami :** Remote Control Support System for R/C Helicopter, Springer-Verlag, Jan. 2010.
217. **大西 徳生, 魚崎 泰弘, 前田 健一, 獅々堀 正幹, 中野 晋, 多田 吉宏, 玉谷 純二, 下村 直行, 三神 厚, 倉科 昌, 中村 真紀, 杉山 茂, 小澤 将人, 山本 裕紹, 黒田 トクエ, 田端 厚之, 佐々木 由香, 島木 美香 :** 安全マニュアル, 工学部, 徳島, 2010年2月.
218. **藤村 直人, 安野 卓, 薬師寺 亮太, 瀧川 喜義, 川崎 憲介 :** 自己調整ファジィ推論と偏差持続モデルを用いた簡易風力発電出力予測システム, *電気学会論文誌B (電力・エネルギー部門誌),* **Vol.129,** *No.5,* 614-620, 2009年.
219. **松崎 健一郎, 近藤 孝広, 宗和 伸行, 潮田 貴之, 篠崎 淳, 園部 元康 :** 部分空間制御法を用いた2リンクフレキシブルマニピュレータのCP制御, *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.75,** *No.753,* 1397-1404, 2009年.
220. **Tetsuo Iwata, Hisashi Ochi *and* Tsutomu Araki :** A Proposal of a Pseudo-Lock-in Light-Detection Scheme by Sinusoidal Modulation of Bias Voltages Applied to Two Dynodes in a Photomultiplier Tube, *Measurement Science & Technology,* **Vol.20,** *No.6,* 065901-8, 2009.
221. **Syo Fujisawa, Takashi Yasuno, Satoshi Yura, Kenichi Iida *and* Hironobu Harada :** High-Speed Synchronization of Two-Axis Speed Servo System Using PI-Type Synchronizing Controller, *Journal of Signal Processing,* **Vol.13,** *No.4,* 359-362, 2009.
222. **Yoshio Tanimoto, Yasuhiko Rokumyo, Kazunari Furusawa, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Adjustment of Computer Input Device for Patients With Tetraplegia by Using a Mouse Cursor Locus Image, *IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement,* **Vol.58,** *No.7,* 2094-2101, 2009.
223. **Motomichi Sonobe, Takahiro Kondou, Nobuyuki Sowa *and* Kenichiro Matsuzaki :** Study on Subspace Control Based on Modal Analysis (1st Report: Application to Swing-Up Control of an Inverted Pendulum System), *Journal of System Design and Dynamics,* **Vol.3,** *No.3,* 344-355, 2009.
224. **Hiroyuki Ukida, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** 3D shape, color and specular estimation using an image scanner with multiple illuminations, *Measurement Science & Technology,* **Vol.20,** *No.10,* 104014-(10pp), 2009.
225. **飯田 賢一, 森 太一, 安野 卓 :** 球状車輪型全方向移動車輌のファジィ制御, *電気学会論文誌C (電子，情報，システム部門誌),* **Vol.129,** *No.11,* 2019-2026, 2009年.
226. **Tetsuo Iwata, Ritsuki Ito, Yasuhiro Mizutani *and* Tsutomu Araki :** Autoregressive-Model-based Fluorescence-Lifetime Measurements by Phase-Modulation Fluorometry Using a Pulsed-Excitation Light Source and a High-Gain Photomultiplier Tube, *Applied Spectroscopy,* **Vol.63,** *No.11,* 1256-1261, 2009.
227. **浮田 浩行 :** 双対空間を利用した多視点画像からの3次元形状復元, *O plus E,* **Vol.32,** *No.3,* 288-292, 2010年2月.
228. **Hiroyuki Ukida, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** Object Shape and Reflectance Property Measurement Using Multiple Illumination Scanner, *IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference Proceedings (I2MTC2009),* 24-29, Singapore, May 2009.
229. **Tetsuya Sano, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Motion Analysis of Hand Writing Japanese Character using Human Computer Interface, *IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference Proceedings (I2MTC2009),* 883-888, Singapore, May 2009.
230. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Measurement of Wheelchair Turn Radius for SCI Patient's Remodeling House, *IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference Proceedings (I2MTC2009),* 1357-1360, Singapore, May 2009.
231. **Hiroyuki Ukida, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** 3D Object Shape and Reflectance Property Reconstruction Using Image Scanner, *2009 IEEE International Workshop on Imaging Systems & Techniques Proceedings (IST 2009),* 100-104, Shenzhen, May 2009.
232. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Image Measurement of Body Position Image Measurement of Body Position, *2009 IEEE International Workshop on Imaging Systems & Techniques Proceedings (IST 2009),* 277-281, Shenzhen, May 2009.
233. **Tetsuo Iwata *and* Hisashi Ochi :** Pseudo-Lock-in Light-Detection System by Sinusoidal Modulation of Bias Voltages for Two Dynodes in a Photomultiplier Tube, *4th Asian and Pacific Rim Symposium on Biophotonics 2009 (APBP2009),* Jeju Island, South Korea, May 2009.
234. **Tsuyoshi Miyata, Tetsuo Iwata *and* Tsutomu Araki :** A Reflection-Type Pulse Oximeter Using a Gain-Enhanced Gated Avalanche Photodiode, *4th Asian and Pacific Rim Symposium on Biophotonics 2009 (APBP2009),* Jeju Island, South Korea, May 2009.
235. **Yukitoshi Otani, Naoya Yoshizawa *and* Yasuhiro Mizutani :** Paul trapping for microscopic particle and its application for crystal growth, *ICMDT2009 The 3rd International Conference on Manufacturing , Machine Design and Tribology,* Jeju Island, Korea, Jun. 2009.
236. **Yukitoshi Otani, Fumio Kobayashi, Yasuhiro Mizutani *and* Toru Yoshizawa :** Three-dimensional profilometry based on focus method by projecting LC grating pattern, *Proceedings of SPIE,* **Vol.7432,** 743210, San Diego, Aug. 2009.
237. **Hiroyuki Ukida :** 3D Depth Measurement by Phase Shifting Method Using Multiple Projection and Omni-directional Cameras, *ICROS-SICE International Joint Conference 2009 (ICCAS-SICE 2009) Final Program and Papers,* 3619-3624, Fukuoka, Aug. 2009.
238. **Tetsuya Sano, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Motion Analysis of Hand Writing using Japanese Brush Pen, *6th IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing PROCEEDINGS (WISP2009),* 163-168, Budapest, Aug. 2009.
239. **Syuichiro Fukuskima, P. Mahakkanukrauh, Y. Tohno, Tetsuo Iwata *and* Tsutomu Araki :** Hemodynamic Effect on Arterial Calcification, *3rd Switzerland-Japan Workshop on Biomechanics 2009 (SBJ2009),* Engerberg, Swizerland, Sep. 2009.
240. **Yasuhiro Mizutani, Uehane Yoshiyuki, Kuwagaito Tomohito, Otani Yukitoshi *and* Umeda Nrihiro :** Detection of subwavelength structure profile by decomposition of Mueller matrix, *XIX IMEKO World Congress Fundamental and Applied Metrology,* 618, Lisbon, Portgul, Sep. 2009.
241. **Tetsuo Iwata :** (Invited) UV Light-Emitting Diodes and Their Application to Phase Modulation Fluorometry, *11th Conference on Methods and Applications of fluorescence Spectroscopy, Imaging and Probes (MAF-11),* Budapest, Hungary, Sep. 2009.
242. **Yukitoshi Otani *and* Yasuhiro Mizutani :** Optically driven actuator and manipulator, *First International Conference on Trends in Optics and Photonics,* India, Oct. 2009.
243. **Hiroyuki Ukida, Yuuta Aika, Keita Achi, Yasuyuki Ishihara, Jou Kuroda, Gaku Kosaki, Syunsuke Suzuki *and* Yuuki Nagata :** Robot Manufacturing Class for Children by University Students, *Proceedings of Asian Conference on Engineering Education 2009 (ACEE 2009),* 164-165, Busan, Oct. 2009.
244. **Tadashi Okada, Takashi Yamahata, Masafumi Miwa, Shoichiro Fujisawa *and* Takao Hanabusa :** Solar Boat Project, *Proceedings of Asian Conference on Engineering Education 2009 (ACEE2009),* 291, Busan, Oct. 2009.
245. **Yasuhiro Mizutani, Uehane Yoshiyuki, Otani Yukitoshi *and* Umeda Norihiro :** Scatterometry using rigorous coupled-wave analysis and Mueller matrix decomposition, *3rd International Conference of Asian Society for Precision Engineering and Nanotechnology (ASPEN2009),* 2D13, Kitakyusyu, Nov. 2009.
246. **Kuwano Ryoichi, Yasuhiro Mizutani, Tokunaga Tsuyoshi *and* Otani Yukitoshi :** Liquid pressure varifocus lens for three-dimensional measurement, *3rd International Conference of Asian Society for Precision Engineering and Nanotechnology (ASPEN2009),* Kitakyusyu, Nov. 2009.
247. **Junichi Hino, Motomichi Sonobe *and* Masao Kurimoto :** Modal Parametrs Identification by Frequency Domain SubspaceAlgorithm with Residues, *Proceedings of the 13th Asia-Pacific Vibration Conference,* Christchurch, New Zealand, Nov. 2009.
248. **Motomichi Sonobe, Junichi Hino, Takahiro Kondou, Kenichiro Matsuzaki *and* Nobuyuki Sowa :** Vibration Control of Pendulum System Based on Jacobian Elliptic Functions, *Proceedings of the 13th Asia-Pacific Vibration Conference,* Christchurch, New Zealand, Nov. 2009.
249. **Hiroyuki Ukida :** 3D Shape, Color and Specular Property Reconstruction Using Linear Light Sources in Image Scanner, *Proceedings of The Sixteenth Korea-Japan Joint Workshop on Frontiers of Computer Vision (FCV2010),* 32-37, Hiroshima, Feb. 2010.
250. **Shinji Irahara, Takashi Yasuno, Yamanaka Kenji *and* Akinobu Kuwahara :** Evaluation of Safety Driving Support System for Electric Wheelchair Using Vibration Device, *2010 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 81-84, Honolulu, Mar. 2010.
251. **Yuji Tanaka, Takashi Yasuno, Hiroshi Suzuki, Akinobu Kuwahara *and* Takaharu Yamada :** Control Characteristics of Three-Parallel Crawlers Type Mobile Robot Using Adaptive Two-Degree-of-Freedom Control, *2010 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 85-88, Honolulu, Mar. 2010.
252. **Mao Yamamoto, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Obstacle Avoidance Control of Autonomous Mobile Robot with Laser Range Finder Based on Static Danger-Degree, *2010 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 93-96, Honolulu, Mar. 2010.
253. **Kuniyuki Koide, Takashi Yasuno, Takuya Kagawa, Emiko Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Acquisition Method of Human Decision-making Skills for Panel Cruising Problem with Multiple Robots, *2010 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 215-218, Honolulu, Mar. 2010.
254. **Eri Yoneda, Takashi Yasuno, Hiroshi Suzuki *and* Akinobu Kuwahara :** Motion Estimation for Assistive Force Control of Power Assist Knee Orthosis with Spring Mechanism, *2010 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 365-368, Honolulu, Mar. 2010.
255. **Shiro Ozaki, Takashi Yasuno, Akinobu Kuwahara *and* Daiki Tanaka :** Self-Tuning Fuzzy Tracking Control for Autonomous Unmanned Ground Vehicle Using Preview of Reference Path, *2010 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 580-583, Honolulu, Mar. 2010.
256. **Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Prediction System of Wind Speed and Direction using Complexvalued Neural Network, *2010 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 636-369, Honolulu, Mar. 2010.
257. **Hiroshi Suzuki, Takashi Yasuno, Shiro Urushihara, Emiko Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Cooperative Conveyance Control for Multiple-Mobile-Robot System Using Complex-Valued Neural Network and Indirect Cooperative Scheme, *2010 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 644-647, Honolulu, Mar. 2010.
258. **Hiroyuki Ukida, Yasuyuki Yamanaka, Masahiro Inoue *and* Masayuki Kawanami :** Object Tracking System by Pan-Tilt Cameras and Arm Robot Using Particle Filter, *Proceedings of International Conference on Presicion Instrumentation and Measurement 2010,* Kiryu, Mar. 2010.
259. **三輪 昌史, 谷林 宏紀, 松島 誠, 南 潔 :** リモートコントロールサポートシステムによる無人ヘリの操縦支援―速度フィードバックによる位置制御―, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2009,* 1A2-F02(1)-1A2-F02(2), 2009年5月.
260. **水野 孝則, 三輪 昌史, 後藤 裕介, 満田 成紀, 松島 誠, 南 潔 :** MDD を用いた制御系設計, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2009,* 1A2-F03(1)-1A2-F03(2), 2009年5月.
261. **宮本 惇平, 三輪 昌史 :** ダクトファンを用いた飛行体の制御, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2009,* 1A2-F04(1)-1A2-F04(2), 2009年5月.
262. **島村 典尚, 三輪 昌史, 菊地 邦友, 土谷 茂樹 :** IPMC を用いたマイクロロボットの駆動および外部磁場によるエネルギ供給に関する研究, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2009,* 1P1-B03(1)-1P1-B03(2), 2009年5月.
263. **小島 秀文, 三輪 昌史, 伊勢谷 昭博, 中岡 浩平, 西村 興一郎, 西村 悦二 :** 体外式動脈カウンターパルセーション補助循環システム(コンパクトCP)の制御, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2009,* 2A1-M05(1)-2A1-M05(2), 2009年5月.
264. **神山 翔, 三輪 昌史 :** 受動輪を用いた滑走による二足歩行型ロボットの移動―ZMP を用いた姿勢制御―, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2009,* 2P1-C06(1)-2P1-C06(2), 2009年5月.
265. **高橋 喜彦, 三輪 昌史, 菊地 邦友, 土谷 茂樹, 越本 泰弘 :** マイクロ光造形法を用いたマイクログリッパの開発, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2009,* 2P1-M04(1)-2P1-M04(2), 2009年5月.
266. **浮田 浩行 :** 複数の光源を持つイメージスキャナによる3次元物体の形状，色および光沢の復元, *第12回 画像の認識·理解シンポジウム(MIRU2009)論文集,* 1008-1015, 2009年7月.
267. **三輪 昌史 :** 無人ヘリを用いた空撮のためのリモートコントロールサポートシステム, *第79回パターン計測部会研究会,* 35-38, 2009年7月.
268. **山中 康行, 浮田 浩行, 井上 雅博 :** パンチルトカメラとアームロボットによる移動物体の追跡, *第79回パターン計測部会研究会資料,* 27-33, 2009年7月.
269. **園部 元康, 近藤 孝広, 松崎 健一郎, 宗和 伸行 :** 並列二重倒立振子の高速移動制御に関する研究, *日本機械学会機械力学・計測制御部門講演論文集,* 2009年8月.
270. **日野 順市, 米田 道生, 栗本 政雄 :** 時間領域部分空間法による時変系のモード特性同定, *日本機械学会 機械力学・計測制御部門講演会講演論文集(CD-ROM),* 2009年8月.
271. **浮田 浩行 :** 大学生による小中学生のためのロボット教室, *平成21年度 工学・工業教育研究講演会 講演論文集,* 26-27, 2009年8月.
272. **曽利 仁, 安野 卓 :** リカレント型ニューラルネットワークを用いた短時間先風速予測システム, *電気学会電力·エネルギー部門大会論文集, No.104,* 01-7-01-8, 2009年8月.
273. **園部 元康, 近藤 孝広, 松崎 健一郎, 宗和 伸行, 日野 順市 :** ヤコビの楕円関数に基づく振り子の振動制御 (直列二重振り子への適用), *第11回「運動と振動の制御」シンポジウム,* 148-151, 2009年9月.
274. **濱田 哲治, 近藤 孝広, 松崎 健一郎, 宗和 伸行, 園部 元康 :** 非線形共振を利用した並列多重倒立振子の振り上げ制御, *第11回「運動と振動の制御」シンポジウム,* 553-558, 2009年9月.
275. **三輪 昌史 :** バイナリパターン簡易マーカーを用いた車椅子ロボットの運用, *平成21年電気学会電子・情報・システム部門大会,* 928-930, 2009年9月.
276. **三輪 昌史 :** ICT技術とリモートコントロールサポートシステムの融合による地域情報収集システム, *平成21年電気学会電子・情報・システム部門大会,* 993-995, 2009年9月.
277. **劉 寛, 浮田 浩行 :** 複数の光源を用いたイメージスキャナによる光沢を含む物体の形状復元, *平成21年 電気学会 電子・情報・システム部門大会 講演論文集,* 905-910, 2009年9月.
278. **浮田 浩行 :** 全方位カメラと位相シフト法による全周の3次元情報の取得, *平成21年 電気学会 電子・情報・システム部門大会 講演論文集,* 911-916, 2009年9月.
279. **浮田 浩行, 秋鹿 雄太, 阿地 恵太, 石原 康行, 黒田 穣, 小崎 学, 鈴木 俊輔, 長田 悠希 :** 大学生による小中学生向けロボット教室における科学技術教育, *平成21年 電気学会 電子・情報・システム部門大会 講演論文集,* 979-983, 2009年9月.
280. **長田 悠希, 秋鹿 雄太, 阿地 恵太, 石原 康行, 黒田 穣, 小崎 学, 鈴木 俊輔, 浮田 浩行 :** 徳島ロボットプログラミングクラブにおけるICT教育の実践, *平成21年 電気学会 電子・情報・システム部門大会 講演論文集,* 989-992, 2009年9月.
281. **三輪 昌史 :** レスキューロボットコンテストにおける移動ロボットの無線LANによる遠隔操縦, *平成21年電気学会電子・情報・システム部門大会,* 965-967, 2009年9月.
282. **北島 孝弘, 安野 卓 :** 複素ニューラルネットワークを用いた風速予測システム, *電気学会電子·情報·システム部門大会論文集, No.GS17-4,* 1491-1492, 2009年9月.
283. **山根 達也, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 介護予防のための膝関節用パワーアシスト装具の運動制御特性, *電気学会電子·情報·システム部門大会論文集, No.MC8-7,* 825-828, 2009年9月.
284. **Kassim Bin Mohamed Anuar, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Two-Dimensional Moving Control of Quadruped Hopping Robot Using Adaptive CPG Networks, *電気学会電子·情報·システム部門大会論文集, No.GS5-1,* 1118-1121, Sep. 2009.
285. **野上 亮平, 安野 卓, 桑原 明伸 :** CPGネットワークを用いた二関節筋機能を有する一脚ロボットの跳躍制御, *電気学会電子·情報·システム部門大会論文集, No.GS5-2,* 1122-1125, 2009年9月.
286. **鈴木 浩司, 安野 卓, 桑原 明伸, 漆原 史朗, 安野 恵実子 :** 複素ニューラルネットワークを用いた群ロボットの協調搬送制御, *電気学会電子·情報·システム部門大会論文集, No.GS5-3,* 1126-1129, 2009年9月.
287. **田中 佑治, 安野 卓, 鈴木 浩司, 桑原 明伸 :** 3連パラレルクローラ型ロボットの試作と未知不整地における遠隔走破制御, *電気学会電子·情報·システム部門大会論文集, No.GS5-5,* 1134-1137, 2009年9月.
288. **尾崎 史郎, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 屋外環境における自律型ATVのファジィ軌道追従制御, *電気学会電子·情報·システム部門大会論文集, No.GS5-6,* 1138-1141, 2009年9月.
289. **森 太一, 飯田 賢一, 安野 卓 :** 複数の光学マウスを用いた自己位置推定の一検討, *電気学会電子·情報·システム部門大会論文集, No.GS5-7,* 1142-1143, 2009年9月.
290. **三輪 昌史, 谷林 宏紀, 木下 健太郎, 松島 誠, 南 潔 :** リモートコントロールサポートシステムを搭載した 無人ヘリによる航空撮影, *第27回日本ロボット学会学術講演会,* RSJ2009AC1E1-08, 2009年9月.
291. **水谷 康弘, 堤 章洋, 大谷 幸利, 岩田 哲郎 :** マイクロパッシブ磁気浮上による微小物体位置の光制御, *第14回知能メカトロニクスワークショップ,* I2, 2009年9月.
292. **三輪 昌史, 谷林 宏紀, 木下 健太郎, 松島 誠, 南 潔, 松浦 良彦 :** リモートコントロールサポートシステムを搭載した無人ヘリによる映像配信, *第14回 知能メカトロニクスワークショップ講演論文集,* 31-33, 2009年9月.
293. **北島 孝弘, 安野 卓 :** 風速の周波数情報を用いた階層型ニューラルネットワークによる風速予測, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.3-10,* 2009年9月.
294. **小出 訓之, 安野 卓, 香川 拓也, 安野 恵実子 :** 群ロボットを用いたパネル巡航問題における人間の意志決定スキル獲得, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-1,* 2009年9月.
295. **香川 拓也, 安野 卓, 漆原 史朗, 安野 恵実子, 桑原 明伸 :** GPを用いた群移動ロボットの充電ステーション帰還ルール生成, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-2,* 2009年9月.
296. **藤澤 祥, 安野 卓, 由良 諭, 原田 寛信 :** 電流フィードバックによる電動車いすの滑り抑制制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-3,* 2009年9月.
297. **苛原 新治, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 電動車いす安全運転支援システムのための触覚振動デバイスの振動認識度評価, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-5,* 2009年9月.
298. **野上 亮平, 安野 卓, 桑原 明伸 :** CPGネットワークを用いた二関節筋を有する一脚ロボットの跳躍高さ制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-6,* 2009年9月.
299. **戸張 正崇, 安野 卓, 桑原 明伸, 林 博昭, 佐藤 章裕 :** 日射量予測に基づく自動灌水システムの制御特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-8,* 2009年9月.
300. **鈴木 浩司, 安野 卓, 漆原 史朗, 安野 恵実子, 桑原 明伸 :** 複素ニューラルネットワークを用いた自律分散ロボットシステムの協調搬送制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-10,* 2009年9月.
301. **山本 真央, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 測域センサ搭載型自律移動ロボットのためのファジィ推論を用いた静的危険度の算定, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-11,* 2009年9月.
302. **尾崎 史郎, 安野 卓, 桑原 明伸, 田中 大樹 :** 目標経路の未来情報を用いたUGVのファジィ経路追従制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-13,* 2009年9月.
303. **田中 佑治, 安野 卓, 鈴木 浩司, 桑原 明伸, 山田 隆治 :** 3連パラレルクローラ型ロボットの基本動作制御と未知不整地における踏破制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-14,* 2009年9月.
304. **平岡 謙作, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 脚車輪分離型4脚移動ロボットの全方位移動制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-15,* 2009年9月.
305. **有持 裕紀, 安野 卓, 安野 恵実子, 桑原 明伸 :** 地磁気センサを用いた外乱磁気検出による自律型移動ロボットの姿勢角補償, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.7-5,* 2009年9月.
306. **米多 恵梨, 安野 卓, 山根 達也, 桑原 明伸, 小谷 和男 :** 膝関節用パワーアシスト装具のための加速度センサを用いた立位・座位運動状態計測, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.7-6,* 2009年9月.
307. **三輪 昌史 :** 操縦安定化装置を搭載した無人ヘリによるリアルタイム映像中継システム, *無人ヘリテレ推進協議会第6回研修会,* 2009年10月.
308. **水野 孝則, 三輪 昌史 :** MDDを利用した異なるハードウェアに対する制御プログラムの作成, *組込みシステムシンポジウム2009,* 218, 2009年10月.
309. **尾崎 史郎, 安野 卓, 桑原 明伸, 田中 大樹 :** 目標経路の未来情報を用いた自律型UGVの自己調整ファジィ経路追従制御, *2009年度計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.112,* 2009年11月.
310. **山根 達也, 安野 卓, 鈴木 浩司, 米多 恵梨, 桑原 明伸, 小谷 和男 :** 介護予防を目的とした膝関節用パワーアシスト装具の実環境における運動制御, *2009年度計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.222,* 2009年11月.
311. **鈴木 浩司, 安野 卓, 漆原 史朗, 安野 恵実子, 桑原 明伸 :** 複素ニューラルネットワークを用いた群移動ロボットの間接協調搬送制御, *2009年度計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.243,* 2009年11月.
312. **戸張 正崇, 安野 卓, 桑原 明伸, 林 博昭, 佐藤 章裕 :** 日射量予測型自動灌水制御によるトマトの生育と品質評価, *2009年度計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.321,* 2009年11月.
313. **Kassim Bin Mohamed Anuar, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Moving and Breaking Motion Control of Quadruped Hopping Robot Using Adaptive CPG Networks, *Proceedings of The Society of Instrument and Control Shikoku Branch Conference 2009, No.331,* Nov. 2009.
314. **田中 佑治, 安野 卓, 鈴木 浩司, 桑原 明伸, 山田 隆治 :** 適応型2自由度制御を用いた3連パラレルクローラ型移動ロボットのモーションコントロール, *2009年度計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.343,* 2009年11月.
315. **三輪 昌史, 谷林 宏紀, 木下 健太郎, 松島 誠, 南 潔, 松浦 良彦 :** リモートコントロールサポートシステムによるRCヘリを用いた空撮作業支援, *第52回自動制御連合講演会,* 2009年11月.
316. **浮田 浩行 :** QRコードを用いたLEDパネルによる情報伝達装置, *第14回パターン計測シンポジウム資料,* 13-18, 2009年11月.
317. **大柳 雅明, 柴田 浩伸, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 光電子増倍管応答遅延時間の波長依存性測定手法の提案Ⅱ, *Optics & Photonics Japan 2009,* 462, 2009年11月.
318. **山崎 稔文, 清遠 弘重, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 蛍光位相変調法のヒト歯試料への適用と拡張指数関数によるデータ解析, *Optics & Photonics Japan 2009,* 464, 2009年11月.
319. **海老澤 瑞枝, 水谷 康弘, 桝本 博司 :** 低屈折率材料を用いた偏光光学素子についての検討, *Optics & Photonics Japan 2009,* 598, 2009年11月.
320. **浮田 浩行 :** 複数光源イメージスキャナによる形状，色および光沢の推定, *電気学会研究会資料,* **Vol.GID-09-01∼07 09∼17 19 21 23∼24,** 1-6, 2009年12月.
321. **坂本 啓, 浮田 浩行 :** LEDパネルを用いた動的QRコードによる情報提示装置の開発, *中国四国支部第48期総会·講演会講演論文集,* 361-362, 2010年3月.
322. **劉 寛, 浮田 浩行 :** 複数の光源を用いたイメージスキャナよる光沢を含む物体の形状復元, *中国四国支部第48期総会·講演会講演論文集,* 363-364, 2010年3月.
323. **山中 康行, 浮田 浩行 :** パンチルトカメラとアームロボットを用いたパーティクルフィルタによる移動物体追跡, *中国四国支部第48期総会·講演会講演論文集,* 265-266, 2010年3月.
324. **Muhammad Yamin Mohd Yusoff, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大西 康司, 相沢 隆, 小池 崇文 :** PLZT を用いた光学デバイスの開発(第一報), --- ミュラー行列再構成による偏光特性の評価 ---, *2010年精密工学会春季大会学術講演会,* 2010年3月.
325. **堤 章洋, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** パッシブ磁気浮上を用いた反磁性物質の非接触光駆動法, *2010年精密工学会春季大会学術講演会,* 2010年3月.
326. **水谷 康弘, Mohamd Suffan Nizam, 岩田 哲郎 :** 位相制御方式による超音波モータの駆動とその特性, *2010年精密工学会春季大会学術講演会,* 2010年3月.
327. **日野 順市, 川上 真平, 園部 元康, 栗本 政雄 :** VCCおよびNNによるトラッククレーンの振動制御, *日本設計工学会四国支部平成21年度研究発表講演会講演論文集,* 2010年3月.
328. **大谷 幸利, 水谷 康弘, 飯村 靖文, 黒川 隆志, 若林 清孝 :** 偏光計測による光配向膜の評価, *第57回応用物理学関係連合講演会,* 2010年3月.
329. **曽利 仁, 安野 卓 :** 階層型ニューラルネットワークとリアルタイム観測データを用いた台風接近時の風速風向予測システム, *平成22年電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.3,** *No.3-082,* 122, 2010年3月.
330. **安野 恵実子, 安野 卓, 香川 拓也 :** 群ロボットを用いたパネル巡航問題における共有動作ルールの生成, *平成22年電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.3,** *No.3-093,* 139, 2010年3月.
331. **Hiroyuki Ukida, Yuuta Aika, Keita Achi, Yasuyuki Ishihara, Jou Kuroda, Gaku Kosaki, Syunsuke Suzuki *and* Yuuki Nagata :** Robot Manufacturing Class for Children Led by University, *Journal of Engineering Education Research,* **Vol.13,** *No.2,* 78-82, 2010.
332. **Tetsuo Iwata *and* Yasuhiro Mizutani :** Ellipsometric measurement technique for a modified Otto configuration used for observing surface-plasmon resonance, *Optics Express,* **Vol.18,** *No.14,* 14480-14487, 2010.
333. **Tetsuo Iwata, Hiroshige Kiyoto, Yasuhiro Mizutani *and* Tsutomu Araki :** Comparison of Pulsed-Excitation and Phase-Modulation Methods for Estimating Fluorescence Lifetime Values Using a Convolved-Autoregressive Model and a High-Gain Photomultiplier Tube, *Optical Review,* **Vol.17,** *No.6,* 513-518, 2010.
334. **Hiroyuki Ukida, Yasuyuki Yamanaka, Masahiro Inoue *and* Masayuki Kawanami :** Object Tracking System by Pan-Tilt Cameras and Arm Robot Using Particle Filter, *Applied Mechanics and Materials,* **Vol.36,** 442-450, 2010.
335. **坂東 慎之介, 日野 順市, 岩田 弘, 橋本 浩二 :** 台金の温度分布を利用した丸鋸の腰入れ, *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.76,** *No.772,* 3330-3335, 2010年.
336. **Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Thin Film Thickness Measurement by Surface Plasmon Resonance Using a Modified Otto's Configuration Combined with Ellipsometry, *International Journal of Automation Technology (IJAT),* **Vol.5,** *No.2,* 236-240, 2010.
337. **Hiroshi Suzuki, Takashi Yasuno, Shiro Urushihara, Emiko Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Cooperative Conveyance Control for Multiple-Mobile-Robot System Using Complexed-Valued Neural Network and Indirect Cooperative Scheme, *Journal of Signal Processing,* **Vol.14,** *No.4,* 317-320, 2010.
338. **Yuji Tanaka, Takashi Yasuno, Hiroshi Suzuki, Akinobu Kuwahara *and* Takaharu Yamada :** Control Characteristics of Three-Parallel-Crawler-Type Mobile Robot Using Adaptive Two-Degree-of-Freedom Control, *Journal of Signal Processing,* **Vol.14,** *No.4,* 321-324, 2010.
339. **水谷 康弘 :** パッシブ磁気浮上による非接触光駆動法, *O plus E,* **Vol.32,** *No.5,* 539-543, 2010年4月.
340. **Zheng Liu *and* Hiroyuki Ukida :** Chapter 7. Machine Vision for Visual Testing, *Nondestructive Testing Handbook, Third Edition,* **Vol.9,** 157-176, May 2010.
341. **Hiroyuki Ukida *and* Yasuyuki Yamanaka :** Object Tracking System Using Pan-Tilt Cameras and Arm Robot, *Service Robotics and Mechatronics (Selected Papers of the International Conference on Machine Automation ICMA2008),* 229-234, 2010.
342. **Hiroyuki Ukida, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** 3D Shape Scanner Using Multiple Light Sources, *IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference Proceedings (I2MTC2010),* 998-1002, Austin, May 2010.
343. **Tetsuya Sano, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Measurement of Handwriting Skills for Japanese Calligraphy, *IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference Proceedings (I2MTC2010),* 1112-1115, Austin, May 2010.
344. **Tadashi Okada, Takashi Yamahata, Masafumi Miwa, Shoichiro Fujisawa *and* Takao Hanabusa :** Unmanned solar boat which cruises autonomously, *Proceedings On "2nd International On-Board Symposium:Huma Health, Energy and Environment",* 67-68, Tokushima, May 2010.
345. **Kassim Bin Mohamed Anuar *and* Takashi Yasuno :** Moving Control of Quadruped Hopping Robot Using Adaptive CPG Networks, *Proceedings of 2010 IEEE Conference on Robotics, Automation and Mechatronics, No.RAM-098,* 581-588, Jun. 2010.
346. **Hiroyuki Ukida, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** 3D Object Reconstruction Using Image Scanner with Multiple Light Sources, *IEEE International Conference on Imaging Systems and Techniques Proceedings (IST2010),* 115-120, Thessaloniki, Jul. 2010.
347. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Estimation of Hand Force for Analyzing Side-approach Transfer Motion, *IEEE International Conference on Imaging Systems and Techniques Proceedings (IST2010),* 394-397, Thessaloniki, Jul. 2010.
348. **Yukitoshi Otani, Fumio Kobayashi, Yasuhiro Mizutani, Shuugo Watanabe, Manabu Harada *and* Toru Yoshizawa :** Uni-axial measurement of three-dimensional surface profile by liquid crystal digital shiffer, *Proceedings of SPIE,* **Vol.7790,** 102-107, San Diego, Aug. 2010.
349. **Hiroyuki Ukida :** Object Tracking System by Pan-Tilt Moving Cameras and Robot Using Condensation Method, *Proceedings of SICE Annual Conference 2010,* 99-104, Taipei, Aug. 2010.
350. **Masafumi Miwa, Kentaro Kinoshita *and* Tokuda Kenichi :** Evaluation of Remote Control Support System for R/C Helicopter, *SICE Annual Conference 2010,* 230, Taipei, Aug. 2010.
351. **Yong Zhang *and* Takashi Yasuno :** Adaptive Walking Control Using CPG Network for Quadrupe Robot with Bi-articular Muscles Model, *SICE Annual Conference 2010,* 3605-3609, Taipei, Aug. 2010.
352. **Hiroshi Suzuki, Takashi Yasuno, Akinobu Kuwahara, Shiro Urushihara *and* Emiko Yasuno :** Control Characteristics of Cooperative Conveyance System for Multiple Mobile Robots using Complex-Valued Neural Network, *SICE Annual Conference 2010,* 3581-3585, Taipei, Aug. 2010.
353. **Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Output Prediction of Wind Power Generation System Using Complex-valued Neural Network, *SICE Annual Conference 2010,* 3610-3613, Taipei, Aug. 2010.
354. **Junichi Hino, Motomichi Sonobe *and* Masao Kurimoto :** Vibration Control of Truck Crane by Variable Constrained ontrol with Neural Network, *Proceedings of The 5th Asian Conference on Multibody Dynamics 2010(CD-ROM),* 1-6, Kyoto, Aug. 2010.
355. **Tetsuo Iwata *and* Yasuhiro Mizutani :** Comparison of a Pulsed-Excitation and a Phase-Modulation Method for Estimating Fluorescence Lifetimes Using a Convolved-Autoregressive Model and a High-Gain PMT, *30th European Congress on Molecular Spectroscopy with GISR 2010 (EUCMOS 2010),* Florence Italy, Sep. 2010.
356. **Ye Tian *and* Masatake Kawada :** Simulation on Estimating Near Field DOA of EM Waves Emitted from Partial Discharge Source in Multipath-Rich Environment by Using Focusing Technique, *Proceedings of the 2010 International Conference on Condition Monitoring and Diagnosis,* **Vol.1,** 93-96, Tokyo, Sep. 2010.
357. **Hirokazu Ishimaru *and* Masatake Kawada :** Localization of Multiple Partial Discharge Sources Using Maximum Likelihood Estimation, *Proceedings of the 2010 International Conference on Condition Monitoring and Diagnosis,* **Vol.2,** 766-769, Tokyo, Sep. 2010.
358. **Takeshi Yasui, Tetsuo Iwata *and* Tsutomu Araki :** (Invited) Real-time terahertz color scanner, *35th International Conference on Infrared, Millimeter, and Terahertz Waves (IRMMW-THz2010),* Mo-C3.1, Rome, Italy, Sep. 2010.
359. **Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Thin film thickness measurement by surface prasmon resonance using modified Otto's configuration combined with ellipsometry, *10th international symposium on Measurement and Quality Control 2010,* E5-064-1-E5-064-4, Osaka, Sep. 2010.
360. **Otani Yukitoshi, Yamabe Yasuaki *and* Yasuhiro Mizutani :** Manipulation of Droplet and Crystal Growth by Paul Effect, *ISOT 2010 International Symposium on Optomechatronic Technologies,* SP-MNM-5, Toronto, Oct. 2010.
361. **Yasuhiro Mizutani, Tsutsumi Akihiro, Otani Yukitoshi *and* Tetsuo Iwata :** Optically Driven Method for Magnetically Levitating a Diamagnetic Material Using the Photothermal Effect, *ISOT 2010 International Symposium on Optomechatronic Technologies,* A-5, Toronto, Canada, Oct. 2010.
362. **Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Time-resolved vibrational surface profile measurement of ultrasonic motor using stroboscopic oblique incidence interferometer, *Proceedings of SPIE,* **Vol.7855,** Beijing, China, Nov. 2010.
363. **Hiroyuki Ukida :** 3D Object Reconstruction Using Multiple Linear Light Sources in Image Scanner, *Proceedings of The Seventeenth Korea-Japan Joint Workshop on Frontiers of Computer Vision (FCV2011),* Ulsan, Feb. 2011.
364. **Zhang Yong *and* Takashi Yasuno :** Adaptive Walking Control for Quadruped Robot on Irregular Terrain Based on CPG network, *2011 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 36-39, Tianjin, Mar. 2011.
365. **Tanaka Daiki, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Autonomous Navigation System for Unmanned Ground Vehicle Using Collision Danger-degree, *2011 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 40-43, Tianjin, Mar. 2011.
366. **Mao Yamamoto, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Obstacle Avoidance Control for Autonomous Mobile Robot Based on Left and Right Sides Collision Danger-degrees, *2011 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 44-47, Tianjin, Mar. 2011.
367. **Kijima Masahiro, Takashi Yasuno, Hiroshi Suzuki *and* Zhang Yong :** Gait Generation for Quadruped Robot Using Complex-valued CPG Network, *2011 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 83-86, Tianjin, Mar. 2011.
368. **Yuki Atake, Takashi Yasuno, Eri Yoneda *and* Akinobu Kuwahara :** Development of Power Assist Knee Orthosis(i-PASKO4) and Its Stand-up Motion Analysis, *2011 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 87-90, Tianjin, Mar. 2011.
369. **Eri Yoneda, Takashi Yasuno, Hiroshi Suzuki *and* Akinobu Kuwahara :** Estimation of Assistive Torque for Power Assist Knee Orthosis at Transferring Sit-to-Stand and Stand-to-Sit Motion, *2011 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 91-94, Tianjin, Mar. 2011.
370. **Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Prediction System of Wind Speed and Direction Using Complexvalued Neural Network with Multipoint GPV Data, *2011 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 95-98, Tianjin, Mar. 2011.
371. **Takayuki Higuchi, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Otani Yukitoshi :** Stroboscopic Oblique-Incidence Interferometer for Motion Visualization of Stator of Ultrasonic Motor, *International Conference on Optics in Precision Engineering and Nanotechnology (ICOPEN2011),* Singapore, Mar. 2011.
372. **Makoto Ginya, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Otani Yukitoshi :** Polarization Properties of PLZT Under Applied Voltage Measured by Dual-Rotating Retarder Polarimeter, *International Conference on Optics in Precision Engineering and Nanotechnology (ICOPEN2011),* Singapore, Mar. 2011.
373. **Fumio Kobayashi, Yasuhiro Mizutani, Yukitoshi Otani *and* Toru Yoshizawa :** Uni-Axial Profilometry by Liquid Crystal Digital Shifter, *International Conference on Optics in Precision Engineering and Nanotechnology (ICOPEN2011),* Singapore, Mar. 2011.
374. **浮田 浩行, 坂本 啓 :** LEDパネルを用いたQRコードパターンによる情報伝達装置, *LED総合フォーラム論文集,* 103-104, 2010年4月.
375. **鈴木 俊輔, 浮田 浩行, 藤澤 正一郎 :** 大学生運営の習熟度別コースによる小中学生向けロボット教室, *平成22年度工学・工業教育研究講演会講演論文集,* 336-337, 2010年8月.
376. **園部 元康, 日野 順市 :** クレーンの制振制御における加速時間短縮手法の検討, *日本機械学会機械力学・計測制御部門講演論文集,* 2010年9月.
377. **三輪 昌史, 木下 健太郎, 中松 将太, 南 潔, 松浦 良彦 :** 無人ヘリコプタ用操縦支援装置の評価, *第15回知能メカトロニクスワークショップ,* A-3, 2010年9月.
378. **木下 健太郎, 三輪 昌史, 中松 将太, 松島 誠, 南 潔, 松浦 良彦 :** リモートコントロールサポートシステムによる無人ヘリコプタの操縦支援, *第28回日本ロボット学会学術講演会,* RSJ2010AC1G1-5, 2010年9月.
379. **重松 佑紀, 三輪 昌史 :** ダクトファンを用いた飛行体の制御, *第28回日本ロボット学会学術講演会,* RSJ2010AC1G1-1, 2010年9月.
380. **小出 訓之, 安野 卓, 安野 恵実子 :** データマイニングを用いた群ロボットのためのパネル巡航交通 ルール獲得, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-1,* 2010年9月.
381. **鈴木 浩司, 安野 卓, 漆原 史朗, 安野 恵実子, 桑原 明伸 :** 群ロボットによる協調搬送システムの障害物回避手法, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-2,* 2010年9月.
382. **山本 真央, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 測域センサ搭載自律型移動ロボットの危険度に基づく行動制御 アルゴリズム, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-3,* 2010年9月.
383. **田中 大樹, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 屋外環境における自律型 UGV の経路定時走行制御システム, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-4,* 2010年9月.
384. **安宅 佑貴, 安野 卓, 米多 恵梨, 桑原 明伸 :** 膝関節用パワーアシスト装具(i-PASKO4)装着時の簡易人体運動シミュレーション, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-8,* 2010年9月.
385. **米多 恵梨, 安野 卓, 安宅 佑貴, 鈴木 浩司, 桑原 明伸 :** 膝関節用パワーアシスト装具 i-PASKO4 の機構設計とアシスト力特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-9,* 2010年9月.
386. **平岡 謙作, 安野 卓, 坂本 卓士, 桑原 明伸 :** 遠隔操作型クローラ式移動ロボットの左右クローラ速度協調制御システム, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-11,* 2010年9月.
387. **田中 佑治, 安野 卓, 鈴木 浩司, 桑原 明伸, 山田 隆治 :** 3 連パラレルクローラ型ロボットに実装した適応型 2 自由度速度サーボシステムの外乱抑圧特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-12,* 2010年9月.
388. **住友 協平, 安野 卓, 鈴木 浩司, 桑原 明伸 :** 自立型 4 脚ロボットのための DC モータドライバの設計・試作と運動制御特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-13,* 2010年9月.
389. **木嶋 将宏, 安野 卓, 張 勇, 桑原 明伸 :** CPG ネットワークを用いた二関節筋機構を有する犬型ロボットの適応的歩容生成, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-14,* 2010年9月.
390. **Yong Zhang *and* Takashi Yasuno :** Walking Control for Quadruped Robot on Irregular Terrain Using CPG Networks, *Journal of Shikoku-Section Joint Convention of the Institutes of Electrical and Related Engineers, No.8-15,* Sep. 2010.
391. **北島 孝弘, 安野 卓 :** 複素 Elman 型ニューラルネットワークを用いた風速風向予測に おける有効な入力情報の検討, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.16-1,* 2010年9月.
392. **笹岡 達央, 溝渕 啓, 日野 順市, 園部 元康, 小川 仁 :** ダイヤモンド電着工具によるガラス基板への通り穴加工(第6報), --- 粒度と穴直径 ---, *2010年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集,* 321-322, 2010年9月.
393. **重松 佑紀, 三輪 昌史 :** ダクトファンを用いた飛行体の制御, *中国四国支部・九州支部 合同企画 徳島講演会,* 179-180, 2010年10月.
394. **木下 健太郎, 三輪 昌史 :** リモートコントロールサポートシステムによる無人ヘリコプタの操縦支援, *中国四国支部・九州支部 合同企画 徳島講演会,* 181-182, 2010年10月.
395. **松浦 俊輔, 浮田 浩行 :** LEDパネルを用いた情報提示装置の開発, *徳島講演会 講演論文集,* 33-34, 2010年10月.
396. **井上 雅博, 浮田 浩行 :** パンチルトカメラとアームロボットを用いた疎テンプレートマッチングによる移動物体追跡, *徳島講演会 講演論文集,* 173-174, 2010年10月.
397. **為平 泰佑, 石原 国彦, 日野 順市, 辻 政範 :** キャビティを有するボイラ管群のバッフル板による対策法に関する研究, *日本機械学会中国四国支部徳島講演会講演論文集No.105-2,* 43-44, 2010年10月.
398. **宮本 惇平, 日野 順市, 園部 元康, 栗本 政雄 :** ファジィ・スライディングモード制御によるアクティブサスペンションの設計, --- 拡張カルマンフィルタによる状態推定 ---, *日本機械学会 徳島講演会講演論文集,* 75-76, 2010年10月.
399. **日野 順市, 園部 元康, 栗本 政雄, 川端 将弘 :** 周波数領域部分空間法による剰余項を考慮したモード特性の改良, *日本機械学会 徳島講演会講演論文集,* 77-78, 2010年10月.
400. **園部 元康, 日野 順市 :** 制御入力の切替による天井走行クレーンのオープンループ制御, *日本機械学会 徳島講演会講演論文集,* 77-78, 2010年10月.
401. **日野 順市, 園部 元康, 栗本 政雄 :** SMAの温度依存特性を利用した動吸振器の設計, *日本設計工学会 平成22年度秋季大会研究発表講演会講演論文集,* 113-116, 2010年10月.
402. **坂東 慎之介, 日野 順市, 岩田 弘, 橋本 浩二 :** 温度分布を利用した丸鋸の腰入れに関する解析的研究, *日本設計工学会 平成22年度秋季大会研究発表講演会講演論文集,* 183-186, 2010年10月.
403. **日野 順市, 園部 元康, 栗本 政雄 :** 部分空間法による時間変動系の振動特性の同定, *第53回自動制御連合講演会(CD-ROM論文集),* 2010年11月.
404. **Yong Zhang *and* Takashi Yasuno :** Walking Control Systems for Quadruped Robot on Unknown Up-down Slope by Using CPG Network, *第53回自動制御連合講演会, No.339,* 749-752, Nov. 2010.
405. **鈴木 浩司, 安野 卓, 漆原 史朗, 安野 恵実子, 桑原 明伸 :** 群移動ロボットによる協調搬送速度および軌道追従制御, *第53回自動制御連合講演会, No.341,* 757-762, 2010年11月.
406. **刈谷 学, 中越 晴哉, 川﨑 修, 安野 卓 :** 近傍アクチュエータ情報を用いた油圧リフタの同調制御, *第53回自動制御連合講演会, No.247,* 699-702, 2010年11月.
407. **重松 佑紀, 三輪 昌史 :** ダクトファンを用いた飛行体の制御, *第53回自動制御連合講演会,* 2010年11月.
408. **木下 健太郎, 三輪 昌史, 中松 将太, 松島 誠, 南 潔, 松浦 良彦 :** リモートコントロールサポートシステムによる無人ヘリコプタの操縦支援, *第53回自動制御連合講演会,* 2010年11月.
409. **三輪 昌史, 中松 将太, 木下 健太郎, 松島 誠, 南 潔, 松浦 良彦 :** リモートコントロールサポートシステムによる無人ヘリ操縦支援方法の評価, *第53回自動制御連合講演会,* 2010年11月.
410. **吉岡 修司, 郡 政人, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 近赤外拡散反射スペクトル法によるコンクリート中の塩化物イオン濃度の推定, *Optics & Photonics Japan 2010,* 8pP5, 2010年11月.
411. **遠藤 淳, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** インドシアニングリーン溶液の近赤外蛍光寿命測定, *Optics & Photonics Japan 2010,* 8pP6, 2010年11月.
412. **西垣 健太郎, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 表面プラズモン共鳴に基づく光学系の電場強度計算, *Optics & Photonics Japan 2010,* 9pP10, 2010年11月.
413. **笹岡 達央, 溝渕 啓, 日野 順市, 園部 元康, 小川 仁 :** ダイヤモンド電着工具によるガラス基板への通り穴加工(第7報), --- 加工法と加工精度 ---, *2010年度精密工学会中国四国支部徳島地方学術講演会講演論文集,* 39-40, 2010年11月.
414. **堤 章洋, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 同極対向配置による反磁性物質の非接触光駆動法, *2010年度中国四国支部徳島地方学術講演会,* 27-28, 2010年11月.
415. **銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 二重回転位相子型偏光計を用いたPLZTの偏光特性の電圧依存性, *2010年度中国四国支部徳島地方学術講演会,* 29-30, 2010年11月.
416. **樋口 昂志, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** ストロボ斜入射干渉計を用いた超音波モータの表面形状解析, *2010年度中国四国支部徳島地方学術講演会,* 31-32, 2010年11月.
417. **Yong Zhang *and* Takashi Yasuno :** Stable Walking Control for Quadruped Robot with Different Ground Reaction Force by Using CPG Network, *Proceedings of The Society of Instrument and Control Shikoku Branch Conference 2010, No.211,* Nov. 2010.
418. **北島 孝弘, 安野 卓 :** 複素エルマン型ニューラルネットワークを用いた風力発電出力予測システム, *Proceedings of The Society of Instrument and Control Shikoku Branch Conference 2010, No.212,* 2010年11月.
419. **田中 佑治, 安野 卓, 鈴木 浩司, 桑原 明伸, 安野 恵実子 :** 3連パラレルクローラ型ロボットのクローラ間速度協調制御システム, *Proceedings of The Society of Instrument and Control Shikoku Branch Conference 2010, No.321,* 2010年11月.
420. **浮田 浩行 :** 複数光源イメージスキャナによる3次元物体の形状・色・光沢の推定, *第15回パターン計測シンポジウム資料,* 9-16, 2010年12月.
421. **三輪 昌史, 二井見 博文 :** 第10回レスキューロボットコンテストにおけるレスキューロボット操縦システムと管理方式, *第11回公益社団法人計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会,* 1H1-3, 2010年12月.
422. **三輪 昌史, 川島 弘成, 寺田 賢治 :** TPIPボードを用いた無人ヘリからの映像伝送と制御への応用, *第11回公益社団法人計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会,* 2F2-1, 2010年12月.
423. **水谷 康弘, 銀屋 真, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** ミュラー行列計測によるPLZTの偏光特性解析 (第2報), --- 偏光解消と主軸方位の電圧依存性 ---, *2011年精密工学会春季大会学術講演会,* 2011年2月.
424. **重松 佑紀, 小島 秀文, 山下 剛史, 三輪 昌史 :** 新しく開発した倒立振子型飛行体(DFO)について, *第7回NCPフォーラム,* 52-54, 2011年2月.
425. **三輪 昌史 :** 無人ヘリに関する最近の成果, *第7回NCPフォーラム,* 50-51, 2011年2月.
426. **笹岡 達央, 溝渕 啓, 日野 順市, 園部 元康, 小川 仁 :** ダイヤモンド電着工具によるガラス基板への通り穴加工(第10 報), *2011年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集,* 175-176, 2011年3月.
427. **大津 千明, 浮田 浩行 :** 多重フォーカスカメラを用いた高速な3次元形状計測, *電気学会研究会資料,* 11-16, 2011年3月.
428. **川島 弘成, 寺田 賢治, カルンガル ギディンシ スティフィン, 三輪 昌史 :** 画像処理を用いたラジコンヘリの操縦支援, *電気学会システム研究会ST-11-001~013,* 17-21, 2011年3月.
429. **本成 善任, 皆木 理宏, 浮田 浩行 :** ステレオカメラと連続画像を用いた三次元情報の復元, *動的画像処理実利用化ワ-クショップ2011(DIA2011)講演概要集,* 131-134, 2011年3月.
430. **松浦 俊輔, 珠久 洋平, 浮田 浩行 :** LEDパネルを用いた動的2次元パターンによる情報提示装置の開発, *動的画像処理実利用化ワ-クショップ2011(DIA2011)講演概要集,* 178-181, 2011年3月.
431. **川島 弘成, 寺田 賢治, カルンガル ギディンシ スティフィン, 三輪 昌史 :** カメラを用いたラジコンヘリの自動着陸, *動的画像処理実利用化ワークショップ2011,* 77-78, 2011年3月.
432. **井上 雅博, 川並 真幸, 寺馬 康裕, 浮田 浩行 :** パーティクルフィルタを用いたパンチルトカメラによる物体追跡, *動的画像処理実利用化ワ-クショップ2011(DIA2011)講演概要集,* 396-400, 2011年3月.
433. **山下 剛史, 重松 佑紀, 小島 秀文, 三輪 昌史 :** 可変ノズルを装着したダクトファン飛行体の制御, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 85-86, 2011年3月.
434. **重松 佑紀, 小島 秀文, 山下 剛史, 三輪 昌史 :** 推力偏向を用いたダクトファン飛行体の制御, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 87-88, 2011年3月.
435. **岡田 忠士, 三輪 昌史 :** 無人自律航行ソーラーボートの開発, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 89-90, 2011年3月.
436. **小島 秀文, 重松 佑紀, 山下 剛史, 三輪 昌史 :** ダクトファン飛行体の制御, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 93-94, 2011年3月.
437. **常見 智史, 三輪 昌史 :** MATLABでのシミュレーションによる二足歩行型ロボットの滑走能力向上, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 95-96, 2011年3月.
438. **中山 健次, 神山 翔, 常見 智史, 三輪 昌史 :** 二足歩行ロボットの滑走移動, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 97-98, 2011年3月.
439. **神山 翔, 三輪 昌史 :** 受動輪を用いた二足歩行ロボットの連続滑走移動, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 99-100, 2011年3月.
440. **友利 真朗, 水野 孝則, 三輪 昌史 :** 特定のハードウェアに対するMDDを用いた制御系設計, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 125-126, 2011年3月.
441. **中松 将太, 木下 健太郎, 三輪 昌史 :** Wiiリモコンを用いた無人ヘリコプタの操縦, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 127-128, 2011年3月.
442. **木下 健太郎, 三輪 昌史 :** リモートコントロールサポートシステムによる無人ヘリコプタの操縦支援, *中国四国支部第49期総会・講演会,* 129-130, 2011年3月.
443. **為平 泰佑, 石原 国彦, 日野 順市, 辻 政範 :** キャビティを有するボイラ管群のバッフル板による自励音対策法に関する研究, *日本機械学会中国四国支部第49期総会・講演会,* 367-368, 2011年3月.
444. **宮本 惇平, 日野 順市, 園部 元康, 栗本 政雄 :** ファジィスライディングモード制御を用いたアクティブサスペンションの設計, *日本機械学会中国四国支部第49期総会・講演会講演論文集,* **Vol.115,** *No.1,* 151-152, 2011年3月.
445. **桂 純一, 小西 克信 :** 画像パッチの組合わせによる物体認識, *中国四国支部第49期総会・講演会講演論文集, No.115-1,* 61-62, 2011年3月.
446. **岡崎 大典, 小西 克信 :** HOG特徴と共分散特徴の併用による歩行者認識, *中国四国支部第49期総会・講演会講演論文集, No.115-1,* 29-30, 2011年3月.
447. **秋田 裕介, 小西 克信 :** テクストンヒストグラムを用いたテクスチャー分類, *中国四国支部第49期総会・講演会講演論文集, No.115-1,* 31-32, 2011年3月.
448. **藤原 将太, 小西 克信 :** 輪郭線とその内部領域の特徴を用いた頭部の視覚追跡, *中国四国支部第49期総会・講演会講演論文集, No.115-1,* 33-34, 2011年3月.
449. **為平 泰佑, 石原 国彦, 日野 順市, 辻 政範 :** キャビティを有するボイラ管群のバッフル板による自励音対策法に関する研究, *日本機械学会関西支部第86期総会・講演会,* 610, 2011年3月.
450. **海老澤 瑞枝, 平野 輝美, 前田 秀一, 岩永 敏秀, 水谷 康弘 :** 構造色をもつ金属面の誘電率モデル, *第58回応用物理学関係連合講演会,* 25a-KU-14, 2011年3月.
451. **小嶋 崇夫, 谷口 良一, 奥田 修一, 水谷 康弘 :** ガンマ線照射環境下での金ナノ粒子生成過程, *日本原子力学会 2011年春の年会,* A52, 2011年3月.
452. **Yasuyuki Ishihara, Hiroyuki Ukida, Yuuta Aika, Syunsuke Suzuki, Gaku Kosaki, Yuuki Nagata, Keita Achi *and* Jou Kuroda :** Science and Technology Education for Children by Robot Manufacturing Classes, *Proceedings on "2nd International On-Board Symposium: Human Health, Energy and Environment",* 59-60, May 2010.
453. **田中 大樹, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 屋外環境における自律型UGVの経路定時走行制御システム, *第15回知能メカトロニクスワークショップ, No.D3,* 2010年9月.
454. **鈴木 浩司, 安野 卓, 漆原 史朗, 安野 恵実子, 桑原 明伸 :** 複素ニューラルネットワークを用いた群ロボットシステムの耐故障特性, *第15回知能メカトロニクスワークショップ, No.E1,* 2010年9月.
455. **木嶋 将宏, 安野 卓, 張 勇 :** CPGネットワークを用いた二関節筋機構を有する4脚ロボットの適応的未知不整地歩行, *第15回知能メカトロニクスワークショップ, No.E2,* 2010年9月.
456. **Yong Zhang *and* Takashi Yasuno :** Design Method of Adaptive Walking Control Systems for Quadruped Robot Using CPG Network, *15th Intelligent Mechatoronics Workshop, No.D4,* Sep. 2010.
457. **安野 卓, 有持 裕紀 :** 群移動ロボットシステムのための自己位置同定およびマップ生成手法, *電気学会産業計測制御研究会資料, No.IIC-10-180,* 41-46, 2010年9月.
458. **笹岡 達央, 溝渕 啓, 日野 順市, 園部 元康, 小川 仁 :** ダイヤモンド電着工具によるガラス基板への通り穴加工(第6報), --- 粒度と穴直径 ---, *2010年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集,* 321-322, 2010年9月.
459. **園部 元康 :** オープンループ制御による天井走行クレーンの振動制御(非線形特性と加速時間の短縮を考慮した制御手法の検討), *第335回振動談話会,* 2010年12月.
460. **浮田 浩行 :** 複数光源イメージスキャナによる形状，色および光沢の推定, *電気学会論文誌D (産業応用部門誌),* **Vol.131,** *No.4,* 572-585, 2011年.
461. **Soga Masato, Ohama Masahito, Ehara Yosikazu *and* Masafumi Miwa :** Oriented Mobile Constellation Learning Environment Using Gaze Pointing Real-World, *IEICE Transactions on Information and Systems,* **Vol.94,** *No.D(4),* 763--771, 2011.
462. **Yoshio Tanimoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Hiroyuki Ukida *and* Hideki Yamamoto :** Image measurement of body position during side-approach transfer motion, *IET Image Processing,* **Vol.5,** *No.5,* 402-409, 2011.
463. **Shinnosuke Bando, Junichi Hino, Hiromu Iwata, Ryo Akagi, Akira Mizobuchi *and* Koji Hashimoto :** Relationship Between In-plate Stress and Modal Shape of Disk, *Journal of System Design and Dynamics,* **Vol.5,** *No.7,* 1498-1507, 2011.
464. **坂東 慎之介, 日野 順市, 岩田 弘, 溝渕 啓, 橋本 浩二 :** 高速回転する丸鋸の振動とその対策に関する研究, *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.77,** *No.784,* 4391-4401, 2011年.
465. **Tsuyoshi Miyata, Tetsuo Iwata *and* Tsutomu Araki :** A nanosecond gate-mode-driven silicon avalanche photodiode and its application to measuring fluorescence lifetimes of Ce-doped YAG ceramics, *Measurement Science & Technology,* **Vol.23,** *No.3,* 035501-8, 2012.
466. **Yasuhiro Mizutani, Akihiro Tsutsumi, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Optically driven method for magnetically levitating diamagnetic material using photothermal effect, *Journal of Applied Physics,* **Vol.111,** *No.2,* 23909, 2012.
467. **Yong Zhang, Takashi Yasuno *and* Kyohei Sumitomo :** Adaptive Gait Control for Quadruped Robot on Irregular Terrain Using CPG Network with Motor Dynamics, *Journal of Signal Processing,* **Vol.16,** *No.2,* 139-146, 2012.
468. **石原 国彦, 為平 泰助, 辻 政範, 日野 順市 :** キャビティを有するボイラ管群のバッフル板による空力自励音対策法に関する研究, *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.78,** *No.787,* 758-769, 2012年.
469. **坂東 慎之介, 日野 順市, 岩田 弘, 赤木 良, 溝渕 啓, 橋本 浩二 :** 円板の面内応力と振動モード形状に関する研究, *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.78,** *No.787,* 892-901, 2012年.
470. **Zhang Yong *and* Takashi Yasuno :** Adapative Walking Control for Quadruped Robot on Irregular Terrain Based on CPG Network, *Journal of Signal Processing,* **Vol.15,** *No.4,* 315-318, 2011.
471. **川畑 州一, 安田 哲二, 津留 敏英, 水谷 康弘, 若山 俊隆, 金 蓮花, 喜入 朋宏, 大谷 幸利 :** 偏光計測・制御技術, *光学,* **Vol.40,** *No.4,* 187, 2011年4月.
472. **日野 順市 :** 部分空間法によるモード特性の同定, --- 機械構造物への適用について ---, *設計工学,* **Vol.47,** *No.2,* 14-22, 2012年2月.
473. **A.M. Kassim, M.F. Miskon, N.H.A. Rahim *and* Takashi Yasuno :** Effectiveness of Reference Height Control System for Tripod Hopping Robot, *Proceedings of 2011 4th International Conference on Mechatronics (ICOM),* Kuala Lumpur, May 2011.
474. **Mizue Ebisawa, Satoru Hashimoto, Teruyoshi Hirano *and* Yasuhiro Mizutani :** Modeling of the surface color controlled by Ag nanograin structure, *Proceedings of SPIE,* **Vol.8082,** Munich, Germany, May 2011.
475. **Junichi Hino, Motomichi Sonobe *and* Ishikawa Tomohisa :** Vibration control by an adaptive tuned vibration absorber with shape memory alloy, *Proceedings of The 2nd Korea-Japan Joint Symposium on Dynamics and Control,* 161-164, Busan, May 2011.
476. **Masafumi Miwa, Shouta Nakamatsu *and* Kentaro Kinoshita :** Easy operation system for unmanned helicopter with RCSS, *The 2nd Korea-Japan Joint Symposium on Dynamics and Control(K-J Symposium 2011),* 124-126, May 2011.
477. **Yuuki Shigematsu, Takashi Yamashita *and* Masafumi Miwa :** Control of ducted fan flying object using thrust vectoring, *The 2nd Korea-Japan Joint Symposium on Dynamics and Control(K-J Symposium 2011),* 127-129, May 2011.
478. **Motomichi Sonobe *and* Junichi Hino :** Anti-sway Control of an Overhead Traveling Crane Considering Reduction of Accelerating Time, *Proceedings of The 2nd Korea-Japan Joint Symposium on Dynamics and Control, Busan, Korea,* 117-120, May 2011.
479. **Yasuhiro Mizutani, Takayuki Higuchi, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Time-resolved oblique incidence interferometer for vibration analysis of rough surface, *Proceedings of SPIE,* **Vol.8082,** Munich, Germany, May 2011.
480. **Takahiko Mizuno, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Phase-modulation fluorometry using a phase-modulated light source, *12th Conference on Methods and Applications of Fluorescence MAF-12,* P9, Strasbourg, France, Sep. 2011.
481. **Tsuyoshi Miyata, Tetsuo Iwata, Susumu Nakayama *and* Tsutomu Araki :** A Nanosecond-Gate-Mode-Driven Silicon-Avalanche-Photodiode and Its Application to Measuring Fluorescence, *12th Conference on Methods and Applications of Fluorescence MAF-12,* Strasbourg, France, Sep. 2011.
482. **Hiroyuki Ukida, Kawanami Masayuki *and* Terama Yasuhiro :** 3D Object Tracking by Pan-Tilt Moving Cameras and Robot Using Sparse Template Matching and Particle Filter, *Proceedings of SICE Annual Conference 2011,* 2004-2009, Tokyo, Sep. 2011.
483. **Tetsuo Iwata, Yusuke Wada, Kentaro Nishigaki *and* Yasuhiro Mizutani :** Two-dimensional thickness measurement of a dielectric thin layer on a metal by use of surface-plasmon-resonance-based ellipsometry, *Proceedings of SPIE,* **Vol.8169,** Marseille, France, Sep. 2011.
484. **Kodai Iwata, Yusuke Saeki, Yuichi Sugitani, Teruhisa Watanabe, Hiroyuki Ukida *and* Shoichiro Fujisawa :** Mutual Evaluation of University Students and Children in Robot Manufacturing Class, *Proceedings of 2nd Asian Conference on Engineering Education (ACEE2011), No.SS2-1,* 1-4, Tokushima, Oct. 2011.
485. **Yumiko Kageyama, Kenji Takatori, Naoki Chatani, Kazuhiro Okamoto, Koji Okuda, Akihiro Hiramatu, Youseke Ueno, Akihito Mouri, Masaki Ando, Kazuki Nakamura, Syuhei Yoshino, Masafumi Miwa *and* Shoichiro Fujisawa :** Activities of Robocon project of The University of Tokushima, *Proceedings of 2nd Asian Conference on Engineering Education (ACEE2011), No.PS-33,* 1-4, Tokushima, Oct. 2011.
486. **Kazuhiro Tamura, Kazuhito Yamamoto, Daisuke Asao, Kunpei Isami, Hiroaki Itou, Takato Oonisi, Hironori Okada, Takayuki Ogawa, Nobuaki Oki, Yuuya Satou, Hiroaki Hukuda, Takasi Huzii, Atuki Matubara, Akihito Mouri, Masafumi Miwa *and* Shoichiro Fujisawa :** Tokushima Aerospace Project, *Proceedings of 2nd Asian Conference on Engineering Education (ACEE2011), No.PS-41,* 1-6, Tokushima, Oct. 2011.
487. **Toyoaki Arakawa, Hirosige Kawasima, Ryou Munetugu, Masafumi Miwa, Kenji Terada *and* Shoichiro Fujisawa :** Airship Project, *Proceedings of 2nd Asian Conference on Engineering Education (ACEE2011), No.PS-42,* 1-2, Tokushima, Oct. 2011.
488. **Yuuki Shigematsu, Takashi Yamashita *and* Masafumi Miwa :** Control of Ducted Fan Flying Object Using Thrust Vectoring, *Proceedings of The International Conference on Intelligent Unmanned System 2011, Chiba, Japan,* Chiba, Oct. 2011.
489. **Motomichi Sonobe, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Vibration Suppression Control of Small-size Helicopter Slung Load System, *Proceedings of The International Conference on Intelligent Unmanned System 2011, Chiba, Japan,* Nov. 2011.
490. **Masafumi Miwa, Shouta Nakamatsu *and* Kentaro Kinoshita :** Evaluation of an Easy Operation System for Unmanned Helicopter, *Proceedings of The International Conference on Intelligent Unmanned System 2011, Chiba, Japan,* Nov. 2011.
491. **Yasuhiro Mizutani, Makoto Ginya, Tetuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Domain-size dependency of all polarization properties of PLZT crystal, *ISOT 2011 International Symposium on Optomechatronic Technologies,* 57, Hong Kong, Nov. 2011.
492. **Yoshiki Kaneoka, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Polarization measurements of surface plasmon - coupled emission (SPCE), *ISOT 2011 International Symposium on Optomechatronic Technologies,* 26, Hong Kong, China, Nov. 2011.
493. **Shota Tanaka, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Three-dimensional Surface Profile Measurement by Shape-from-focus Method Using MEMS Mirror Orojector, *26th Annual Meeting of the American Society for Precision Engineering,* Denvor, USA, Nov. 2011.
494. **Junichi Hino, Kawabata Masahiro, Motomichi Sonobe *and* Bando Shinnosuke :** Modal Parameters Identification by Frequency Domain Subspace Approach with Residues, --- Iterative Algorithm for Residual Terms ---, *Proceedings of The 14th Asia-Pasific Vibration Conference,* **Vol.2,** 854-863, Hong Kong, Dec. 2011.
495. **Motomichi Sonobe *and* Junichi Hino :** Anti-sway Control of an Overhead Traveling Crane Using Input for Damping, *The 14th Asia Pacific Vibration Conference, Hong Kong, China,* **Vol.4,** 1867-1874, Dec. 2011.
496. **Hiroyuki Ukida *and* Masafumi Miwa :** Development of Information Communication System Using LED Panel and Video Camera, *Proceedings of the Eighteenth Korea-Japan Joint Workshop on Frontiers of Computer Vision (FCV2012),* 388-392, Kawasaki, Feb. 2012.
497. **Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Output Control of Wind Power Generation System Based on Predictive Control, *2012 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 29-32, Honolulu, Mar. 2012.
498. **Takeshi Nakatani, Takashi Yasuno, Kenji Yamanaka *and* Akinobu Kuwahara :** Investigation of Collision Avoidance Using Vibration Device for Electric Wheelchair Support System, *2012 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 33-36, Honolulu, Mar. 2012.
499. **Kiyoshi Takigawa, Koichi Iwabu *and* Takashi Yasuno :** Estimation of Solar Radiation Distribution Using Cloud Images, *2012 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 37-40, Honolulu, Mar. 2012.
500. **Koichi Iwabu, Kiyoshi Takigawa *and* Takashi Yasuno :** Specifying Method of Cloud Area Affecting Solar Radiation on the Ground Using Cloud Images, *2012 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 41-44, Honolulu, Mar. 2012.
501. **Masahiro Kijima, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Implementation of Complex-Valued CPG Network for Gait Generation of Real Quadruped Robot, *2012 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 84-87, Honolulu, Mar. 2012.
502. **Daisuke Nishigawa *and* Takashi Yasuno :** Position Control of Tendon-Driven Joint Using Adaptive Two-Degree-of-Freedom Control System, *2012 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 695-698, Honolulu, Mar. 2012.
503. **Naoya Ikeda, Takashi Yasuno *and* Takahiro Kitajima :** Wind Speed Prediction Method Using Complex-Valued Neural Network Based on Wind Speed Frequency Spectrum, *2012 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 760-763, Honolulu, Mar. 2012.
504. **Kazuki Sato, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Multistage-Type Prediction System of Solar Radiation Using Simplified Fuzzy Reasoning Based on Weather Forecast, *2012 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits and Signal Processing,* 764-767, Honolulu, Mar. 2012.
505. **川島 弘成, 寺田 賢治, カルンガル ギディンシ スティフィン, 三輪 昌史 :** カメラ画像を用いたラジコンヘリの操縦支援システム, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2011, No.1P1-M08,* 2011年5月.
506. **浮田 浩行, 三輪 昌史 :** LEDパネルとビデオカメラを用いた動的2次元パターンによる情報伝達システムの開発, *第17回画像センシングシンポジウム講演論文集,* IS4-06-1-IS4-06-7, 2011年6月.
507. **安野 卓, 鈴木 浩司, 桑原 明伸, 山田 隆治, 板東 孝明, 石原 譲 :** 自律型LED発光ロボットMini-poの開発と群ロボットシステムへの応用, *LED総合フォーラム2011in徳島論文集, No.P-20,* 111-112, 2011年6月.
508. **三輪 昌史, 園部 元康, 日野 順市 :** 無人ヘリにおける吊り下げ物体の振動制御, *第12回「運動と振動の制御」シンポジウム講演論文集,* 478-482, 2011年7月.
509. **三輪 昌史, 木下 健太郎, 松浦 良彦 :** Wiiリモコンを用いた無人ヘリの操縦簡略化, *第12回「運動と振動の制御」シンポジウム講演論文集,* 483-486, 2011年7月.
510. **重松 佑紀, 山下 剛史, 三輪 昌史 :** 推力偏向を用いたダクトファン飛行体の制御, *第12回「運動と振動の制御」シンポジウム講演論文集,* 487-490, 2011年7月.
511. **坂東 慎之介, 日野 順市, 岩田 弘, 赤木 良, 溝渕 啓, 橋本 浩二 :** 円板のモード形状変化がひずみエネルギーに及ぼす影響に関する解析的研究, *Dynamics and Design Conference 2011 講演概要集,* 2011年9月.
512. **川端 将弘, 日野 順市, 園部 元康 :** 周波数領域部分空間法によるモード特性同定, --- 剛体運動による剰余質量の影響 ---, *Dynamics & Design Conference 2011 講演論文集,* 2011年9月.
513. **為平 泰佑, 石原 国彦, 日野 順市, 辻 政範 :** キャビティを有するボイラ管群のバッフル板による自励音対策法に関する研究, *日本機械学会D&D2011講演会,* **Vol.11,** *No.2,* 45, 2011年9月.
514. **園部 元康, 三輪 昌史, 日野 順市 :** 小型ヘリコプタにおける吊り下げ物体の振動制御, *日本機械学会機械力学・計測制御部門講演論文集,* 2011年9月.
515. **杉谷 優一, 浮田 浩行, 藤澤 正一郎 :** 大学生主体の小中高生向け習熟度別ロボット教室とその相互評価, *平成23年度工学教育研究講演会 講演論文集,* 404-405, 2011年9月.
516. **銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** ミュラー行列計測によるPLZTの偏光特性の電圧依存性 (第3報), --- PLZTとLiNbO3の比較 ---, *2011年精密工学会秋季大会学術講演会,* 2011年9月.
517. **滝 直也, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 小嶋 崇夫, 古澤 孝弘 :** 周期局在光を用いたサブナノ粒子トラップシステム, *2011年精密工学会秋季大会学術講演会,* M33, 2011年9月.
518. **川島 弘成, 寺田 賢治, カルンガル ギディンシ スティフィン, 三輪 昌史 :** AR マーカを用い た飛行船の自動 航行, *2011年度精密工学会秋季大会学術講演会, No.O-20,* 2011年9月.
519. **佐藤 和樹, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 数値予報MSM-GPVと天気予報を用いた簡略化ファジィ推論による日射量予測システム, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.3-7,* 59, 2011年9月.
520. **田中 大樹, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 経路追従と障害物回避のトレードオフを考慮したUGVの自律ナビゲーション, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-1,* 101, 2011年9月.
521. **住友 協平, 安野 卓, 張 勇, 桑原 明伸 :** 2つのDCモータを用いたCPGモデルのセンサ情報フィードバックに対する発振特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-2,* 102, 2011年9月.
522. **Yong Zhang, Takashi Yasuno *and* Kyouhei Sumitomo :** Adaptive Walking Control for Quadruped Robot on Irregular Terrain Using CPG Networks with Motor Dynamics, *Journal of Shikoku-Section Joint Convention of the Institutes of Electrical and Related Engineers, No.8-3,* 103, Sep. 2011.
523. **西川 大祐, 安野 卓 :** 適応型2自由度制御による腱駆動関節モデルの位置制御特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-4,* 104, 2011年9月.
524. **中谷 剛士, 安野 卓, 山中 建二, 桑原 明伸 :** フィードバックコントローラの切替による電動車いすの滑り抑制制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-5,* 105, 2011年9月.
525. **Prasetya Arman Dwi *and* Takashi Yasuno :** Cooperative Control For Multiple Mobile Robot Using Particle Swarm Optimization, *Journal of Shikoku-Section Joint Convention of the Institutes of Electrical and Related Engineers, No.8-6,* 106, Sep. 2011.
526. **木嶋 将宏, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 複素CPGモデルの外部入力に対する発振特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-12,* 112, 2011年9月.
527. **多田 匠, 安野 卓 :** 群ロボットシステムのためのリアルタイムマップ生成アルゴリズム, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-13,* 113, 2011年9月.
528. **北島 孝弘, 安野 卓 :** 複素ニューラルネットワークと多地点数値予報を用いた24時間先までの風速予測, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.16-7,* 276, 2011年9月.
529. **池田 直弥, 安野 卓, 北島 孝弘 :** 風速の周波数解析に基づく複素ニューラルネットワークを用いた風速予測システム, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.16-8,* 277, 2011年9月.
530. **長田 悠希, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 光熱変換イメージングによるサブナノ粒子二次元検出法の開発, *2011年度精密工学会中国四国支部岡山地方学術講演会,* A03, 2011年10月.
531. **安宅 佑貴, 安野 卓, 米多 恵梨, 鈴木 浩司, 桑原 明伸 :** 階層型ニューラルネットワークを用いた膝関節用パワーアシスト装具のアシスト力推定と制御, *第34回生体医工学会中四国支部大会講演抄録, No.13,* 33, 2011年10月.
532. **浮田 浩行, 三輪 昌史 :** LEDパネルを用いたARマーカとQRコードの自動識別による情報伝達装置, *第16回パターン計測シンポジウム資料,* 73-79, 2011年11月.
533. **安野 卓, 安野 恵実子 :** 四国移動型&自律型ロボットトーナメント(SMART)の現状と教育効果, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.SO2-32,* 2011年11月.
534. **佐藤 和樹, 安野 卓, 桑原 明伸, 林 博昭 :** 天気予報を用いた日射量予測システムの簡略化ファジィ推論による予測値補正効果, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.SO2-22,* 2011年11月.
535. **Prasetya Arman Dwi *and* Takashi Yasuno :** Target Following Control For Multiple Mobile Robot Using Particle Swarm Optimization, *Proceedings of Shikoku Branch Conference of Society of Instrument and Control Engineers, No.SO1-31,* Nov. 2011.
536. **Zhang Yong *and* Takashi Yasuno :** Adaptive Walking Control Using CPG Network for Quadruped Robot on Up-down Slope, *Proceedings of Shikoku Branch Conference of Society of Instrument and Control Engineers, No.SO1-30,* Nov. 2011.
537. **西川 大祐, 安野 卓 :** 適応型2自由度制御を用いた腱駆動関節モデルの位置制御および外乱応答特性, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.SO1-28,* 2011年11月.
538. **田中 大樹, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 自律型UGVの経路定時走行制御シミュレーション, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.SO1-27,* 2011年11月.
539. **北島 孝弘, 安野 卓, 池田 直弥 :** 風速予測情報を小型風力発電機の出力予見制御に適用する際の基礎的検討, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.SO1-16,* 2011年11月.
540. **大原 丈二, 原田 崇志, 浮田 浩行 :** 複数光源イメージスキャナによる形状・色・光沢の推定 -光沢推定に適した光源配置の推定-, *2011年度 計測自動制御学会四国支部 学術講演会,* PS2-03, 2011年11月.
541. **川並 真幸, 寺馬 康裕, 浮田 浩行 :** パーティクルフィルタと疎テンプレートマッチングを用いた物体追跡, *2011年度 計測自動制御学会四国支部 学術講演会,* PS2-04, 2011年11月.
542. **川島 弘成, 寺田 賢治, カルンガル ギディンシ スティフィン, 三輪 昌史 :** ARマーカ認識技術を用いた飛行船の自動航行, *2011年度計測自動制御学会四国支部講演会, No.SO1-10,* 2011年11月.
543. **重松 佑紀, 山下 剛史, 三輪 昌史 :** ダクトファンの推力偏向を用いたホバリング飛行体, *第 48 回日本航空宇宙学会関西・中部支部合同秋期大会,* B43-1-B43-4, 2011年11月.
544. **三輪 昌史 :** 小型模型ヘリコプタの簡易操縦装置, *第 48 回日本航空宇宙学会関西・中部支部合同秋期大会,* B45-1-B45-4, 2011年11月.
545. **水野 孝彦, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 位相変調励起光源を用いた位相変調方式蛍光寿命測定法, *Optics & Photonics Japan 2011,* 28aF4, 2011年11月.
546. **中尾 星志, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 光子計数型位相変調方式蛍光寿命計の構築, *Optics & Photonics Japan 2011,* 28aF3, 2011年11月.
547. **品川 幸太, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** Time Between Photons 法を用いた蛍光寿命測定, *Optics & Photonics Japan 2011,* P8, 2011年11月.
548. **吉岡 修司, 水谷 康弘, 安井 武史, 岩田 哲郎 :** テラヘルツ波を用いた塗装膜の厚さ推定への多変量解析手法の適用, *Optics & Photonics Japan 2011,* P10, 2011年11月.
549. **西垣 健太郎, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 表面プラズモン共鳴のための変形Otto 配置測定光学系を用いた金属上の誘電体薄膜の膜厚測定, *Optics & Photonics Japan 2011,* P9, 2011年11月.
550. **重松 佑紀, 山下 剛史, 三輪 昌史 :** ダクトファンの推力偏向を用いたホバリング飛行体, *第12 回 公益社団法人 計測自動制御学会システムインテグレーション部門 講演会,* 2011年12月.
551. **三輪 昌史, 二井見 博文, レスキューロボットコンテスト実行委員会 :** 第 11 回レスキューロボットコンテストにおけるレスキューロボット操縦システムと管理方式, *第12 回 公益社団法人 計測自動制御学会システムインテグレーション部門 講演会,* 2011年12月.
552. **三輪 昌史 :** Wii リモコンを用いた無人ヘリの簡易操縦システム, *第12 回 公益社団法人 計測自動制御学会システムインテグレーション部門 講演会,* 2011年12月.
553. **渡辺 照久, 浮田 浩行, 藤澤 正一郎 :** 大学生による小中高生向けロボット教室プロジェクトとその相互評価, *平成23年度 全学FD 大学教育カンファレンス in 徳島,* 22-23, 2012年1月.
554. **中山 健次, 常見 智史, 三輪 昌史 :** 二足歩行型ロボットの連続滑走移動, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K802, 2012年3月.
555. **常見 智史, 中山 健次, 三輪 昌史 :** 二足歩行型ロボットの滑走動作に関するシミュレーション, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K803, 2012年3月.
556. **川添 竜弥, 金村 直哉, 三輪 昌史 :** 小型ヒューマノイドによる走行に関する研究, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K805, 2012年3月.
557. **西端 宏樹, 木下 健太郎, 三輪 昌史 :** Way Pointを使った無人ヘリの航行システム, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K909, 2012年3月.
558. **木下 健太郎, 西端 宏樹, 三輪 昌史 :** RCSSを用いた無人ヘリコプタの位置決めにおける位置精度と操作性の向上, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K910, 2012年3月.
559. **石原 康行, 張 原京, 山下 剛史, 重松 佑紀, 三輪 昌史 :** ダクトファンを用いたクアッドローターヘリコプターの姿勢制御, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K912, 2012年3月.
560. **張 原京, 三輪 昌史 :** レーザーガイドビームを用いたクワッドロータヘリの位置制御, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K913, 2012年3月.
561. **金村 直哉, 川添 竜弥, 三輪 昌史 :** ヒューマノイドロボット転倒時の被害局限, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K919, 2012年3月.
562. **山下 剛史, 重松 佑紀, 石原 康行, 三輪 昌史 :** 可変ノズルを装着したダクトファン飛行体の制御, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K908, 2012年3月.
563. **重松 佑紀, 山下 剛史, 石原 康行, 三輪 昌史 :** ダクトファンの推力偏向を用いたホバリング飛行体, *中国四国支部第50期総会・講演会,* K911, 2012年3月.
564. **大原 丈二, 原田 崇志, 浮田 浩行 :** 複数光源イメージスキャナによる形状・色・光沢の推定と適切な光源配置の検討, *中国四国支部第50期総会·講演会講演論文集 No.125-1,* 2012年3月.
565. **川並 真幸, 浮田 浩行, 寺馬 康裕 :** パーティクルフィルタと疎テンプレートマッチングを用いたパン・チルトカメラとアームロボットによる物体追跡, *中国四国支部第50期総会·講演会講演論文集 No.125-1,* 2012年3月.
566. **大内 祐樹, 溝渕 啓, 橋本 浩二, 日野 順市, 岩田 弘, 坂東 慎之介, 石田 徹 :** チップソーによる鉄鋼材料の切断加工に関する研究(第12報), --- 腰入れ処理が切断抵抗の挙動に与える影響 ---, *精密工学会学生会員卒業研究発表講演会論文集,* 2012年3月.
567. **長田 悠希, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** 光熱変換効果による単一ナノ粒子イメージング法の開発(第1報)-光熱変換効果による位相変化の測定-, *2012年精密工学会春季大会学術講演会,* M06, 2012年3月.
568. **滝 直也, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 小嶋 崇夫, 山本 洋揮, 古澤 孝弘 :** 周期局在光および偏光解析法を用いたナノ粒子トラップシステムの開発 ( 第2報)-ナノ周期構造の形状パラメータの検討̶-, *2012年精密工学会春季大会学術講演会,* M08, 2012年3月.
569. **銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** ミュラー行列計測によるPLZTの偏光特性の電圧依存性 ( 第4報) ̶ 分域内の偏光特性分布̶, *2012年精密工学会春季大会学術講演会,* M20, 2012年3月.
570. **銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** 2重回転位相子型偏光計を用いたPLZTの全偏光特性計測, *第59回応用物理学関係連合講演会,* 16p-B3-13, 2012年3月.
571. **水野 孝彦, 宮田 剛, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 位相変調励起光源を用いたCe: YAGセラミックスの蛍光寿命測定, *第59回応用物理学関係連合講演会,* 18a-B9-2, 2012年3月.
572. **芝井 厚, 飯田 賢一, 安野 卓 :** 並列サブシステムからなるSwarm Robot Systemによる搬送制御, *平成23年電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.4,** *No.4-194,* 332, 2012年3月.
573. **川節 拓実, 飯田 賢一, 安野 卓 :** 全方向移動車輌におけるモーションコントロール, *平成23年電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.4,** *No.4-239,* 404, 2012年3月.
574. **石川 智久, 日野 順市 :** 形状記憶合金ばねを用いた動吸振器の開発, *日本設計工学会四国支部平成23年度研究発表講演会講演論文集,* 22-24, 2012年3月.
575. **川端 将弘, 日野 順市 :** 周波数領域部分空間法による剰余項を考慮したモード特性同定, *日本設計工学会四国支部平成23年度研究発表講演会講演論文集,* 25-27, 2012年3月.
576. **瀧川 喜義, 岩部 功一, 安野 卓 :** 雲画像を用いた日射強度分布推定の一検討, *電気学会研究会資料,* **Vol.FTE-11-30,MES-11-16,** 7-13, 2011年11月.
577. **Masafumi Miwa :** Recent Researches of Control Engineering Lab, Jan. 2012.
578. **Masafumi Miwa, Shouta Nakamatsu *and* Kentaro Kinoshita :** Evaluation of an Easy Operation System for Unmanned Helicopter, Springer, 2013.
579. **Masafumi Miwa, Yuuki Shigematsu *and* Takashi Yamashita :** Control of Ducted Fan Flying Object Using Thrust Vectoring, Springer, 2013.
580. **Yasuhiro Mizutani *and* Yukitoshi Otani :** Chapter 8 Ellipsometry at the Nanostructure, Springer, Mar. 2013.
581. **Takahiko Mizuno, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Phase-Modulation Fluorometer Using a Phase-Modulated Excitation Light Source, *Optical Review,* **Vol.19,** *No.4,* 222-227, 2012.
582. **園部 元康, 三輪 昌史, 日野 順市 :** 小型ヘリコプタにおける吊り下げ物体の簡易振動制御に関する研究(ホバリング時の振動制御の実験的検討), *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.78,** *No.789,* 1460-1469, 2012年.
583. **Masafumi Miwa, Yuuki Shigematsu *and* Takashi Yamashita :** Control of Ducted Fan Flying Object Using Thrust Vectoring, *Journal of System Design and Dynamics,* **Vol.6,** *No.3,* 322-334, 2012.
584. **A.M Kassim, M.Z.A Rashid, M.R Yaacob, N Abas *and* Takashi Yasuno :** Effect of Reference Height Control System on CPG Networks for Quadruped Hopping Robot, *Applied Mechanics and Materials,* **Vol.313-314,** 498-502, 2013.
585. **Takahiro Kitajima, Takashi Yasuno *and* Hitoshi Sori :** Study on Output Prediction System of Wind Power Generation Using Complexed-valued Neural Network with Multipoint GPV Data, *IEEJ Transactions on Electrical and Electronic Engineering (TEEE),* **Vol.8,** *No.1,* 33-39, 2013.
586. **Hiroyuki Ukida *and* Masafumi Miwa :** Development of Information Communication System Using LED Panel and Video Camera, *IEEJ Transactions on Electronics, Information and Systems,* **Vol.133,** *No.1,* 8-17, 2013.
587. **Masafumi Miwa, Shinji Uemura, Yashuyuki Ishihara, Akitaka Imamura, Joon Hwam Shim *and* Kiyoshi Ioi :** Evaluation of Quad Ducted-fan Helicopter, *International Journal of Intelligent Unmanned Systems,* **Vol.1,** *No.2,* 187-198, 2013.
588. **Makoto Ginya, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** All polarization properties of PLZT ferroelectric ceramics observed in two dimensional distributions under applied voltage by the Mueller matrix, *Sensors and Actuators A: Physical,* **Vol.200,** 37-43, 2013.
589. **Yasuhiro Mizutani, Kohta Shinagawa, Takahiko Mizuno *and* Tetsuo Iwata :** Time-Between-Photons Method for Measuring Fluorescence Lifetimes, *Optical Review,* **Vol.20,** *No.1,* 1-6, 2013.
590. **Yuki Nagata, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Photothermal Imaging for Single Nanoparticle Using Single Element Interferometer, *International Journal of Optomechatronics,* **Vol.7,** *No.2,* 96-104, 2013.
591. **Kazuki Sato, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Multistage-Type Prediction System of Solar Radiation Using Simplified Fuzzy Reasoning Based on Weather Forecast and MSM-GPV, *Journal of Signal Processing,* **Vol.16,** *No.4,* 295-298, 2012.
592. **水谷 康弘, 川畑 州一, 安田 哲二, 津留 敏英, 若山 俊隆, 金 蓮花, 喜入 朋宏, 大谷 幸利 :** 偏光計測・制御技術, *光学,* **Vol.41,** *No.4,* 238, 2012年4月.
593. **Naoya Taki, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata, Takao Kojima, Hiroki Yamamoto *and* Takahiro Kozawa :** Ellipsometric detection of optical trapped nanoparticles by periodic localized light, *Proceedings of SPIE,* **Vol.8430,** 35, Brussels, Belgium, Apr. 2012.
594. **Makoto Ginya, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** All polarization properties of PLZT ferroelectric ceramics observed in two dimensional distributions under applied voltage by the Muller matrix, *International Workshop on Piezoelectric Materials and Applications in Actuators 2012,* 1aOB02, Hirosaki, Apr. 2012.
595. **Yi-Da Hsieh, Yuki Iyonaga, Yoshiyuki Sakaguchi, Shuko Yokoyama, Hajime Inaba, Kaoru Minoshima, Tetsuo Iwata, Takeshi Yasui *and* Tsutomu Araki :** Interpolation of frequency gaps between THz comb modes by precise tuning of laser mode-locked frequency, *3rd EOS Topical Meeting on Terahertz Science & Technology (TST2012),* Praha, Jun. 2012.
596. **Tetsuo Iwata, Shuji Yoshioka, Shota Nakamura, Yasuhiro Mizutani *and* Takeshi Yasui :** Prediction of a thickness of a paint film by applying a PLS1 method to data obtained in terahertz reflectometry, *3rd EOS Topical Meeting on Terahertz Science and Technology (TST2012),* Praha, Jun. 2012.
597. **Yuki Iyonaga, Yoshiyuki Sakaguchi, Shuko Yokoyama, Hajime Inaba, Kaoru Minoshima, Tetsuo Iwata, Takeshi Yasui *and* Tsutomu Araki :** Improvement of spectral accuracy in asynchronous-optical-sampling THz time-domain spectroscopy by sweeping of mode-locked frequency in dual fiber lasers, *3rd EOS Meeting on Terahertz Science & Technology (TST2012),* Praha, Jun. 2012.
598. **瀧川 喜義, 岩部 功一, 安野 卓 :** Visualization of Solar Radiation Distribution using Cloud Images, *The International Conference on Electrical Engineering 2012, No.P-PS2-3,* 1384-1389, 金沢, 2012年7月.
599. **Hiroyuki Ukida, Masafumi Miwa, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** Visual Communication Using LED Panel and Video Camera for Mobile Object, *2012 IEEE International Conference on Imaging Systems and Techniques Proceedings (IST2012),* 321-326, Manchester, Jul. 2012.
600. **Yoshio Tanimoto, Hideki Yamamoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Kazunari Furusawa *and* Hiroyuki Ukida :** Imaging of the Turn Space and Path of Movement of a Wheelchair for Remodeling Houses of Individuals with SCI, *2012 IEEE International Conference on Imaging Systems and Techniques Proceedings (IST2012),* 309-314, Manchester, Jul. 2012.
601. **Prasetya Arman Dwi *and* Takashi Yasuno :** Cooperative Control of Multiple Mobile Robot Using Particle Swarm Optimization For Tracking Two Passive Target, *Proceedings of SICE Annual Conference 2012, No.WeP02-34,* 1751-1754, Akita, Aug. 2012.
602. **Hiroyuki Ukida, Terama Yasuhiro *and* Ohnishi Hiroki :** Object Tracking System by Adaptive Pan-tilt-zoom Cameras and Arm Robot, *Proceedings of SICE Annual Conference 2012,* 1920-1925, Akita, Aug. 2012.
603. **Akira Mizobuchi, Yuki Ouchi, Koji Hashimoto, Junichi Hino, Hiromu Iwata, Shinnosuke Bando *and* Tohru Ishida :** Behavior of Cutting Force of Tipped-Saw Treated by Tensioning Method in Sawing of Steel, *Proceedings of 10th International Conference on Progress of Machining Technology (ICPMT2012),* 97-100, Sep. 2012.
604. **Hiroki Kawahara, Kazutaka Niigata, Tomoya Mizobuchi, Atsushi Mori, Hiroyuki Ukida, Masafumi Miwa, Katsutoshi Ueno, Kenji Terada *and* Atsuya Yoshida :** Study on battery using konjac commercially available, *9th International Gel Symposium,* 177, Tsukuba, Oct. 2012.
605. **Masafumi Miwa, Shinji Uemura, Yasuyuki Ishihara, Akitaka Imamura, Joon Hwam Shim *and* 五百井 清 :** Attitude Control of Quad Ducted-fan Helicopter, *Proc. of the 8th International Conference on Intelligent Unmanned Systems (ICIUS 2012),* 280-284, Singapore, Oct. 2012.
606. **Akitaka Imamura, Masafumi Miwa, Junichi Hino *and* Joon Hwam Shim :** Extra Thruster for Quad Rotor Helicopter, *Proc. of the 8th International Conference on Intelligent Unmanned Systems (ICIUS 2012),* 587-591, Singapore, Oct. 2012.
607. **Yuki Nagata, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Photothermal imaging for single nanoparticle using near-common path interferometer, *ISOT 2012 International Symposium on Optomechatronic Technologies,* Paris, Oct. 2012.
608. **Makoto Ginya, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Low-voltage driven method of ferroelectric memory device using optical polarization property, *ISOT 2012 International Symposium on Optomechatronic Technologies,* Paris, Oct. 2012.
609. **Masafumi Miwa, Shingo Kunou, Shinji Uemura, Akitaka Imamura *and* Hirofumi Niimi :** Attitude Control of Quad-Rotor Helicopter with Mass Balance, *Proc. of the ISEM12 in Taipei,* Taipei, Nov. 2012.
610. **Motomichi Sonobe, Junichi Hino *and* yoshiki kataoka :** Dynamic Modeling of Human Body on Electric Skateboard for Driving System via Load Measurement, *The 2nd International Symposium on Experimental Mechanics, Taipei,* Nov. 2012.
611. **Hiroyuki Ukida *and* Takashi Harada :** 3D Shape, Color and Specular Component Estimation Using Image Scanner with Multiple Light Sources: Optimal Light Position Estimation, *Proceedings of the 19th Korea-Japan Joint Workshop on Frontiers of Computer Vision (FCV2013),* 190-196, Incheon, Jan. 2013.
612. **Masaki Shindoh, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Development of Teleoperation System Using Internal Sensor Data for Three-Parallel-Crawler-Type Mobile Robot, *2013 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing,* 273-276, Mar. 2013.
613. **Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Maximum Power Control for Wind Power Generation With Predicted Wind Speed, *2013 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing,* 285-288, Mar. 2013.
614. **Yoshio Soneda *and* Takashi Yasuno :** Adaptive Walking Control Method of Quadruped Robot Using Complex-valued CPG Network with ZMP Feedback, *2013 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing,* 416-419, Mar. 2013.
615. **Masaki Abe, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Assistive Torque Control for Power Assist Knee Orthosis at Sit to Stand and Stand to Sit Motion, *2013 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing,* 412-415, Mar. 2013.
616. **Daisuke Irahara *and* Takashi Yasuno :** Evaluation of Traffic Control Rules Based on Human's Decision-Making Data for Panel Cruising Problem, *2013 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing,* 665-668, Mar. 2013.
617. **安野 卓, 北島 孝弘, 田中 大樹, 山中 建二, 桑原 明伸, 山田 隆治, 板東 孝明, 石原 譲 :** LED発光型遠隔操作ロボットQ-poの開発と探索シミュレータへの応用, *LED総合フォーラム2012in徳島論文集, No.P-17,* 101-102, 2012年4月.
618. **常見 智史, 中山 健二, 三輪 昌史 :** 二足歩行型ロボットの安定した滑走動作に関する研究, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2012,* 2A1-T04, 2012年5月.
619. **宗次 亮, 寺田 賢治, カルンガル ギディンシ スティフィン, 三輪 昌史 :** 無人ヘリ画像を用いた構造物ひび割れ検出, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2012, No.2A2-J03,* 2012年5月.
620. **山下 剛史, 重松 佑紀, 石原 康行, 三輪 昌史 :** 倒立振子型ダクトファン飛行体の制御, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2012,* 2A2-J11, 2012年5月.
621. **石原 康行, 山下 剛史, 三輪 昌史, 今村 彰隆, 五百井 清 :** 4 発ダクトファンヘリコプターの姿勢制御, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2012,* 2A2-K11, 2012年5月.
622. **浮田 浩行, 三輪 昌史 :** LEDパネルとビデオカメラを用いた移動体間通信, *第18回画像センシングシンポジウム講演論文集,* IS2-03-1-IS2-03-8, 2012年6月.
623. **阪口 昌寛, 浮田 浩行, 藤澤 正一郎 :** 大学生主体の運営による小中高生向けロボット教室 ∼徳島ロボットプログラミングクラブ∼, *平成24年度工学教育研究講演会 講演論文集,* 170-171, 2012年8月.
624. **三輪 昌史, 植村 慎司, 今村 彰隆 :** マルチダクトファンヘリコプタの飛行特性, *第17回知能メカトロニクスワークショップ,* M2-1, 2012年8月.
625. **原田 崇志, 浮田 浩行 :** 複数光源イメージスキャナによる形状・色・光沢の復元と適切な光源配置の検討, *第17回知能メカトロニクスワークショップ, No.V1-3,* 2012年8月.
626. **金 賢, 三輪 昌史, 沈 俊煥 :** レーザンジファイダを用いた無人ヘリの障害物回避, *第17回知能メカトロニクスワークショップ,* M3-1, 2012年8月.
627. **中村 翔太, 吉岡 修司, 安井 武史, 岩田 哲郎, 水谷 康弘 :** テラヘルツ・パルス・エコー法を用いた不透明薄膜の非接触リモート膜厚計測, *日本機械学会2012年度年次大会,* 2012年9月.
628. **中江 雄大, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** スキャニングミラープロジェクタを用いた単軸ゴーストイメージング, *2012年精密工学会秋季大会学術講演会,* F64, 2012年9月.
629. **銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** た低電圧駆動型強誘電体メモリデバイスの開発(第1 報)̶偏光特性計測によるメモリ効果の観察̶, *2012年精密工学会秋季大会学術講演会,* F74, 2012年9月.
630. **長田 悠希, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** 光熱変換効果による単一ナノ粒子イメージング法の開発(第2報)̶ フーリエ変換法を用いたリアルタイム検出̶, *2012年精密工学会秋季大会学術講演会,* F82, 2012年9月.
631. **園部 元康, 日野 順市, 片岡 由樹, 秋鹿 雄太 :** 人体の動特性を考慮した電動スケートボードの開発, *日本機械学会機械力学・計測制御部門講演論文集,* 2012年9月.
632. **森 篤史, 川原 啓貴, 新潟 一宇, 浮田 浩行, 三輪 昌史, 上野 勝利, 寺田 賢治, 吉田 敦也 :** 市販のこんにゃくを使った電池の研究, *第2回ソフトマター研究会,* 2012年9月.
633. **安倍 正記, 安野 卓, 高科 宏希, 桑原 明伸 :** Kinectを用いた立ち上がり・下がり運動状態計測に基づく膝関節アシストタイミングの一考察, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.7-4,* 94, 2012年9月.
634. **高尾 博之, 安野 卓, 桑原 明伸, 岩部 功一, 瀧川 喜義 :** 多地点同時雲画像撮影装置を用いた雲底高度の推定, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.7-10,* 100, 2012年9月.
635. **多田 匠, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 実群ロボットによるリアルタイム環境マップ生成, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-4,* 105, 2012年9月.
636. **苛原 大資, 安野 卓 :** パネル巡航問題における人間の意思決定スキルの評価, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-8,* 109, 2012年9月.
637. **岡部 健成, 安野 卓, 張 勇 :** 一次元ホッピングロボットの動特性を考慮したCPGモデルによる跳躍制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-10,* 111, 2012年9月.
638. **北島 孝弘, 安野 卓 :** 風速の予測情報を用いた風力発電機の最大出力制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-12,* 113, 2012年9月.
639. **進藤 雅紀, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 遠隔操作型3連パラレルクローラロボットの試作と基本制御特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-14,* 115, 2012年9月.
640. **曽根田 喜生, 安野 卓, 張 勇, 桑原 明伸 :** 複素CPGネットワークを用いた4脚ロボットの適応的歩行, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-16,* 117, 2012年9月.
641. **池田 直弥, 安野 卓, 北島 孝弘 :** 複素ニューラルネットワークを用いた風速予測システムにおける正規化手法の一考察, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.16-40,* 341, 2012年9月.
642. **佐藤 和樹, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 簡略化ファジィ推論を用いた短期日射量予測モデルの構築, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.16-41,* 342, 2012年9月.
643. **Dwi Arman Prasetya, 安野 卓, 張 勇 :** Cooperative Control For Multiple Targets Tracking Using Particle Swarm Optimization, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-17,* 118, 2012年9月.
644. **園部 元康, 長本 拓也, 日野 順市, 片岡 由樹 :** 電動スケートボードを用いた人体前額面の運動解析, *スポーツ・アンド・ヒューマン・ダイナミクス2012講演論文集,* 454-459, 2012年11月.
645. **三輪 昌史, 山下 剛史, 植村 慎司, 今村 彰隆 :** ダクトファンを用いた各種飛行体の特性, *第55回自動制御連合講演会,* 1I306, 2012年11月.
646. **今村 彰隆, 三輪 昌史, 日野 順市, 沈 俊煥 :** 補助推力装置を用いるクアッドコプタの水平移動, *第55回自動制御連合講演会,* 1M301, 2012年11月.
647. **安野 卓, 田中 大樹, 桑原 明伸 :** 衝突危険度推定に基づく経路追従と障害物回避のトレードオフを考慮したUGVの自律ナビゲーション, *第55回自動制御連合講演会, No.1I303,* 586-591, 2012年11月.
648. **北島 孝弘, 安野 卓, 山中 建二, 桑原 明伸, 山田 隆治, 高井 久司, 板東 孝明, 石原 譲 :** 遠隔操作型LEDイルミネーションロボットQ-poの開発, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.SO2-15,* 2012年11月.
649. **今村 彰隆, 植村 慎司, 三輪 昌史 :** ベクターノズル型クアッドコプタの移動特性, *第 49回日本航空宇宙学会関西・中部支部合同秋期大会,* A4-1-A4-3, 2012年11月.
650. **三輪 昌史, 植村 慎司, 今村 彰隆 :** ダクトファンを用いたマルチコプタ, *第 49回日本航空宇宙学会関西・中部支部合同秋期大会,* B5-1-B5-3, 2012年11月.
651. **三輪 昌史, 二井見 博文, 奥川 雅之, レスキューロボットコンテスト実行委員会 :** 第12 回レスキューロボットコンテストにおける無線LAN および無線通信システムの管制, *第13回システムインテグレーション部門講演会(SI2012),* 885-888, 2012年12月.
652. **蔭山 弓子, 植村 慎司, 三輪 昌史 :** 飛行型レスキューロボットの開発, *第13回システムインテグレーション部門講演会(SI2012),* 824-825, 2012年12月.
653. **今村 彰隆, 三輪 昌史 :** クアッドコプタのマニューバ制御による三次元計測システム, *第13回システムインテグレーション部門講演会(SI2012),* 2195-2196, 2012年12月.
654. **蔭山 弓子, 植村 慎司, 三輪 昌史 :** TPIP2 ボードとフライトコントローラの組み合わせによる飛行ロボット, *第13回システムインテグレーション部門講演会(SI2012),* 2386-2387, 2012年12月.
655. **阿部 祐助, Azmin Azizan, 小西 克信 :** 超距離輪郭マップによる歩行者分類器の改良, *日本機械学会中国四国支部 第51期総会・講演会,* **Vol.1,** *No.1,* 803-804, 2013年3月.
656. **河合 一樹, 服部 国耶, 小西 克信 :** 階層的探索法による物体検出の高速化, *日本機械学会中国四国支部 第51期総会・講演会,* **Vol.1,** *No.1,* 814-815, 2013年3月.
657. **植村 吉希, 松尾 太郎, 小西 克信 :** 回転角推定機能を有する車両検出器の開発, *日本機械学会中国四国支部 第51期総会・講演会,* **Vol.1,** *No.1,* 816-817, 2013年3月.
658. **水野 孝彦, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 位相変調励起光源を用いた光子計数型位相変調方式蛍光寿命測定計, *第60回応用物理学会春季学術講演会,* 2013年3月.
659. **長田 悠希, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** 光熱変換効果による単一ナノ粒子イメージングの開発(第3報) 粒子の運動の観察, *2013年度精密工学会春季大会学術講演会,* A25, 2013年3月.
660. **増川 智裕, 日野 順市, 園部 元康 :** 質量変化を用いた正規化固有モードの推定, *日本機械学会中国四国支部第51期総会講演会・講演論文集,* 2013年3月.
661. **小崎 学, 日野 順市, 園部 元康 :** 振子振れ止め装置の開発に関する研究, *日本機械学会中国四国支部第51期総会講演会・講演論文集,* 2013年3月.
662. **福島 啓太, 日野 順市, 園部 元康 :** 部分空間同定法を用いた伝達経路解析, *日本機械学会中国四国支部第51期総会講演会・講演論文集,* 2013年3月.
663. **和田 直人, 日野 順市, 園部 元康, 石川 智久 :** SMA ばねを用いた動吸振器の温度制御による構造物の振動制御, *日本機械学会中国四国支部第51期総会講演会・講演論文集,* 2013年3月.
664. **石川 智久, 日野 順市, 園部 元康, 和田 直人 :** 位相差を用いたセミアクティブSMA 動吸振器の開発, *日本機械学会中国四国支部第51期総会講演会・講演論文集,* 2013年3月.
665. **近藤 啓一郎, 日野 順市, 園部 元康 :** LMI を用いた電動アクティブサスペンションの多目的制御, *日本機械学会中国四国支部第51期総会講演会・講演論文集,* 2013年3月.
666. **秦 在佑, 沈 俊煥, 三輪 昌史 :** クワッドティルトローターの開発, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-810, 2013年3月.
667. **久納 慎吾, 植村 慎司, 三輪 昌史 :** 外部入力による4 発ロータヘリコプタの姿勢制御, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-905, 2013年3月.
668. **蔭山 弓子, 植村 慎司, 三輪 昌史 :** 無線LAN を用いた飛行型レスキューロボットの開発, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-908, 2013年3月.
669. **植村 慎司, 今村 彰隆, 三輪 昌史 :** ダクトファンを用いたマルチコプタの制御, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-1011, 2013年3月.
670. **常見 智史, 中山 健二, 三輪 昌史 :** 二足歩行型ロボットの安定した滑走動作作成のためのシミュレーション, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-1012, 2013年3月.
671. **中山 健二, 常見 智史, 三輪 昌史 :** 二足歩行型ロボットの安定した連続滑走移動, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-1010, 2013年3月.
672. **金村 直哉, 川添 竜弥, 三輪 昌史 :** ヒューマノイドロボット転倒時の被害軽減動作, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-1004, 2013年3月.
673. **川添 竜弥, 金村 直哉, 三輪 昌史 :** 2 足歩行型ロボットによる前方跳躍に関する研究, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-1008, 2013年3月.
674. **浅井 清嗣, 川添 竜弥, 植村 慎司, 三輪 昌史 :** 人型ロボットの浮上による移動, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-1006, 2013年3月.
675. **山下 剛史, 三輪 昌史 :** 可変ノズルを装着したダクトファン飛行体の制御, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-916, 2013年3月.
676. **西端 宏樹, 三輪 昌史 :** ウェイポイントを用いた無人ヘリコプタの航行システムの開発, *中国四国支部第51期総会・講演会,* cs51-915, 2013年3月.
677. **岡部 健成, 安野 卓 :** 機械的動特性を内包したCPGモデルによる一次元ホッピングロボットの適応的跳躍制御, *平成25年電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.3,** *No.3-36,* 45, 2013年3月.
678. **北島 孝弘, 安野 卓 :** 小型風力発電機の機械的時定数と風速の予測情報を用いた最大出力制御法, *平成25年電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.6,** *No.6-288,* 493, 2013年3月.
679. **川節 拓実, 飯田 賢一, 安野 卓 :** 光学マウスセンサとLRFを用いた全方位移動車輌の自己位置推定, *平成25年電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.4,** *No.4-170,* 293, 2013年3月.
680. **芝井 厚, 飯田 賢一, 安野 卓 :** 群ロボットシステムによる協調搬送行動の獲得, *平成25年電気学会全国大会講演論文集,* **Vol.4,** *No.4-172,* 296, 2013年3月.
681. **大西 広樹, 浮田 浩行 :** Kinectを用いた顔の検出とその方向の推定, *電気学会研究会資料(情報処理・次世代産業システム 合同研究会),* 1-5, 2013年3月.
682. **阿地 恵太, 吉田 章人, 浮田 浩行 :** 複数の線光源と単眼カメラを用いた三次元形状計測, *電気学会研究会資料(情報処理・次世代産業システム 合同研究会),* 1-5, 2013年3月.
683. **岡部 康平, 造田 優貴, 浮田 浩行 :** LEDパネルとAR技術を用いた情報提示装置の開発, *電気学会研究会資料(情報処理・次世代産業システム 合同研究会),* 13-18, 2013年3月.
684. **曽利 仁, 安野 卓, 北島 孝弘 :** 自己組織化マップと階層型ニューラルネットワークを用いた短時間先風速予測システム, *風力エネルギー利用シンポジウム,* 453-456, 2012年11月.
685. **Makoto Ginya, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Method using optical polarization for achieving low-voltage-driven ferroelectric memory devices, *International Journal of Optomechatronics,* **Vol.7,** *No.4,* 253-262, 2013.
686. **Tetsuo Iwata, Shuji Yoshioka, Shota Nakamura, Yasuhiro Mizutani *and* Takeshi Yasui :** Prediction of the Thickness of a Thin Paint Film by Applying a Modified Partial-Least-Squares-1 Method to Data Obtained in Terahertz Reflectometry, *Journal of Infrared, Millimeter and Terahertz Waves,* **Vol.34,** *No.10,* 646-659, 2013.
687. **日野 順市, 増川 智裕, 園部 元康 :** 周波数領域部分空間法によるモード特性同定(剰余項の考慮とモデル次数の推定について), *日本機械学会論文集(C編),* **Vol.79,** *No.804,* 2792-2803, 2013年.
688. **Masafumi Miwa, Shingo Kunou, Shinji Uemura, Akitaka Imamura *and* Hirofumi Niimi :** Attiude Control of Quad-Rotor Helicopter with COG Shift, *Journal of the Japanese Society for Experimental Mechanics,* **Vol.13,** *No.Special Issue (2013),* s102-s107, 2013.
689. **Prasetya Arman Dwi, Takashi Yasuno, Hiroshi Suzuki *and* Akinobu Kuwahara :** Cooperative Control System of Multiplw Mobile Robots Using Particle Swarm Optimization with Obstacle Avoidance for Tracking Target, *Journal of Signal Processing,* **Vol.17,** *No.5,* 199-206, 2013.
690. **Kim Hyun, Masafumi Miwa *and* Joon Hwam Shim :** An obstacle avoidance system of an unmanned aerial vehicle using a laser range finder, *Journal of the Korean Society of Marine Engineering,* **Vol.37,** *No.7,* 737-742, 2013.
691. **飯田 賢一, 川節 拓実, 安野 卓 :** 光学マウスセンサとLRFを用いた全方位移動車輌のモーションコントロール, *電気学会論文誌C (電子，情報，システム部門誌),* **Vol.133,** *No.11,* 2021-2028, 2013年.
692. **Kassim Mohamed Anuar, Shukor Zaki Ahmad, Zhi Xin Chan *and* Takashi Yasuno :** Performance Study of Developed SMART EYE for Visually Impaired Person, *Australian Journal of Basic and Applied Sciences,* **Vol.7,** *No.14,* 633-639, 2013.
693. **Kassim Mohamed Anuar, Shukor Zaki Ahmad, Zhi Xin Chan *and* Takashi Yasuno :** Exploratory Study on Navigation System for Visually Impaired Person, *Australian Journal of Basic and Applied Sciences,* **Vol.7,** *No.14,* 211-217, 2013.
694. **Motomichi Sonobe, Zhiao Chen, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Cable angle feedback control for helicopter slung load system using delayed feedback, *Journal of Unmanned System Technology,* **Vol.1,** *No.3,* 100-105, 2013.
695. **A.M. Kassim, Takashi Yasuno, N. Abas, M. M. S. Aras *and* M. A. Z. Rashid :** Performance Study of Reference Height Control Algorithm for Tripod Hopping Robot, *International Review of Mechanical Engineering,* **Vol.7,** *No.5,* 784-789, 2013.
696. **A.M. Kassim, Takashi Yasuno, (名) Sivaraos, H.I. Jaafar *and* F.A. Jafar :** Brake Motion Control for Quadruped Hopping Robot by Using Reference Height Control System, *International Review of Mechanical Engineering,* **Vol.7,** *No.6,* 1164-1170, 2013.
697. **Yukitoshi Otani *and* Yasuhiro Mizutani :** Surface profile measurements of nanostructures, *SPIE Newsroom,* Jul. 2013.
698. **三輪 昌史 :** 空飛ぶロボット再び!ダクトファンを用いた飛行ロボットの作り方, *ロボコンマガジン2013年9月号,* 6-17, 2013年8月.
699. **園部 元康 :** 電動スケートボードの制御のための人体前額面の運動解析, *システム/制御/情報, No.57,* 463-468, 2013年11月.
700. **Hiroyuki Ukida, Masafumi Miwa, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** Visual UAV Control System Using LED Panel and On-board Camera, *2013 IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference (I2MTC 2013) Proceedings,* 1386-1391, Minneapolis, May 2013.
701. **Yoshio Tanimoto, Hideki Yamamoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Kazunari Furusawa *and* Hiroyuki Ukida :** Small Device for Counting the Number of Manual Wheelchair Strokes, *2013 IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference (I2MTC 2013) Proceedings,* 1755-1760, Minneapolis, May 2013.
702. **Motomichi Sonobe, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Study on simplified vibration control method for small-size helicopter with slung load system, *15th Asia Pacific Vibration Conference,* Jun. 2013.
703. **Naoya Taki, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata, Takao Kojima, Hiroki Yamamoto *and* Takahiro Kozawa :** Polarization detection of optical trapped nano-particles on anisotoropically-shaped sub-wavelength structure, *The 6th International Conference on Spectroscopic Ellipsometry,* 231, Kyoto, Jun. 2013.
704. **Junichi Hino, Masukawa Tomohiro *and* Motomichi Sonobe :** Modal Parameters Identification by Frequency Domain Subspace Approach(Consideration of residual terms and estimation of model order), *Proceedings of Asia Pacific Vibration Conference 2013,* 1-6, ICC JEJU, Jeju Island, Korea, Jun. 2013.
705. **A.M. Kassim, H. I Jaafar, M.A. Azam, N. Abas *and* Takashi Yasuno :** Design and Development of Navigation System by using RFID Technology, *2013 IEEE 3rd International Conference on System Engineering and Technology,* 258-262, Aug. 2013.
706. **A.M. Kassim, H. I Jaafar, M.A. Azam, N. Abas *and* Takashi Yasuno :** Performances Study of Distance Measurement Sensor with Different Object Materials and Properties, *2013 IEEE 3rd International Conference on System Engineering and Technology,* 281-284, Aug. 2013.
707. **Yuki Nagata, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Method for Single Nanoparticle Detection Using Single Element Interferometer, *JSAP-OSA Joint Symposia 2013,* 17p-D5-3, Kyoto, Sep. 2013.
708. **Emanuel Abraham, Mukesh Jewariya, Tetsuo Iwata, Tsutomu Araki *and* Takeshi Yasui :** Fast 3D computed tomography using intense terahertz pulses, *38th International Conference on Infrared, Millimeter, and Terahertz Waves(IRMMW-THz2013),* Mainz, Germany, Sep. 2013.
709. **Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Evaluation of Predictive Maximum Power Control of Wind Power Generation for Wind Speed Prediction Error, *Proceedings of SICE Annual Conference 2013, No.SuBT14.16,* 742-745, Nagoya, Sep. 2013.
710. **Prasetya Arman Dwi, Takashi Yasuno *and* Yong Zhang :** Cooperative Tracking Control of Multiple Mobile Robot for Moving Target Using Particle Swarm Optimization, *Proceedings of SICE Annual Conference 2013, No.MoBT14.19,* 1724-1727, Nagoya, Sep. 2013.
711. **Yong Zhang, Takashi Yasuno *and* Prasetya Arman Dwi :** Adaptive Walking for Quadruped Robot on Irregular Terrain by Using CPG Network, *Proceedings of SICE Annual Conference 2013, No.MoBT14.21,* 1734-1737, Nagoya, Sep. 2013.
712. **Masafumi Miwa, Shingo Kunou, Akitaka Imamura *and* Hirofumi Niimi :** Quad Rotor Helicopter Control with Humanoid Robot, *Proc. of the 9th International Conference on Intelligent Unmanned Systems (ICIUS 2013),* 133, Jaipur, India, Sep. 2013.
713. **Motomichi Sonobe, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Design of Simple Vibration Suppression Control by Using Delayed Feedback, *9th International Conference on Intelligent Unmanned Systems, Jaipur, India,* Sep. 2013.
714. **Akitaka Imamura, Shinji Uemura, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Flight Characteristic of Quad Ducted fan Helicopter with Thrust Vectoring Nozzles, *9th International Conference on Intelligent Unmanned Systems, Jaipur, India,* Sep. 2013.
715. **Yasuhiro Mizutani, Naoya Taki, Tetsuo Iwata, Takao Kojima, Hiroki Yamamoto *and* Takahiro Kozawa :** Optical-trapping-combinerd ellipsometer for evaluation of nanocomposite material, *International Symposium on Optomechatoronic Technologies,* Jeju, Korea, Oct. 2013.
716. **Won-kyung Jang, Jae-woo Jin, Masafumi Miwa *and* Joon Hwam Shim :** Location Holding System of Quad Rotor Helicopter using Laser-Guide Beam, *Proceedings of 3rd Asian Conference on Engineering Education,* Nov. 2013.
717. **Jae-woo Jin, Masafumi Miwa *and* Joon Hwam Shim :** Development of Quad Tilt Rotor Helicopter using Servo Motor, *Proceedings of 3rd Asian Conference on Engineering Education,* Nov. 2013.
718. **Koki Ichihashi, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Enhancement of the Sensitivity of a Diffraction Grating Based Surface Plasmon Resonance Sensor (G-SPRS) Utilizing Two Opposite Signed Different Diffraction Orders, *9th International Conference on Optics-photonics Design & Fabrication,* Tokyo, Feb. 2014.
719. **Hiroyuki Ukida :** 3D Shape Reconstruction by Photometric Stereo Method Using Linear Light Sources, *Proceedings of the 20th Korea-Japan Joint Workshop on Frontiers of Computer Vision (FCV2014),* 132-136, Okinawa, Feb. 2014.
720. **Yuki Nagata, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Otani :** Single nanoparticle imaging method based on photothermal effect by use of single element interferometer, *International Conference on Optical Prticle Characterization,* Tokyo, Mar. 2014.
721. **Yasuhiro Mizutani :** Photothermal imaging for single nanoparticle using single element interferometer, *International conference on optics and optoelectronics,* Dehradun, India, Mar. 2014.
722. **Yuta Tagami, Takashi Yasuno *and* Takahiro Kitajima :** Fuzzy Prediction Model of Solar Radiation Using Leveled Sunshine Duration, *2014 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing,* 241-244, Honolulu, Mar. 2014.
723. **Takahiro Nagai, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Remote Control Characteristics for Mobile Robot with Semi-Autonomous Control Based on Collision Danger-Degree, *2014 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing,* 341-344, Honolulu, Mar. 2014.
724. **Masaharu Inoue, Takashi Yasuno, Takahiro Kitajima *and* Akinobu Kuwahara :** Accuracy Improvement Method of Position Identification for Outdoors Mobile Robot Using Several Point Positioning Type GPSs, *2014 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing,* 461-464, Honolulu, Mar. 2014.
725. **三輪 昌史, 山下 剛史 :** ダクトファンを用いた倒立型飛行体,, *第44期年会講演会,* JSASS-2013-1025, 2013年4月.
726. **植村 慎司, 今村 彰隆, 三輪 昌史 :** ダクトファンを用いたマルチコプタの制御, *第44期年会講演会,* JSASS-2013-1026, 2013年4月.
727. **今村 彰隆, 植村 慎司, 三輪 昌史, 日野 順市 :** ベクターノズル型クアッドコプタの飛行特性, *第44期年会講演会,* JSASS-2013-1027, 2013年4月.
728. **加地 純也, 廣野 恭平, 伊藤 伸一, 佐藤 克也, 日野 順市, 藤澤 正一郎 :** 座圧分散クッションを使用した車椅子走行時の振動伝達特性と乗り心地評価, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2013講演論文集, No.2A2\_C01,* 1-2, 2013年5月.
729. **植村 慎司, 今村 彰隆, 三輪 昌史 :** マルチダクトファンヘリコプタの制御, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2013,* 1A2-F10, 2013年5月.
730. **山下 剛史, 重松 佑紀, 三輪 昌史 :** 倒立型ダクトファン飛行体, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2013,* 1A2-G01, 2013年5月.
731. **今村 彰隆, 三輪 昌史, 日野 順市 :** クアッドコプタのマヌーバ制御による測域センサの三次元化, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2013,* 1A2-G07, 2013年5月.
732. **川添 竜弥, 金村 直哉, 三輪 昌史 :** ヒューマノイドロボットの走行を目指した一本脚ロボットによる跳躍解析, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2013,* 1A2-P12, 2013年5月.
733. **久納 慎吾, 三輪 昌史, 二井見 博文 :** クアッドロータヘリの重心移動による操作, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2013,* 1A2-F08, 2013年5月.
734. **銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** PLZTの全偏光特性を考慮した複屈折性メモリデバイスの開発, *第51回光波センシング技術研究会,* LST51-11, 2013年6月.
735. **兼岡 良樹, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** 表面プラズモン結合発光の測定とその可能性について, *第51回光波センシング技術研究会,* LST51-29, 2013年6月.
736. **浮田 浩行, 三輪 昌史, 岡部 康平, 造田 優貴, 西端 宏樹 :** LEDパネルを用いたUAV飛行制御システムの開発, *第19回画像センシングシンポジウムダイジェスト集,* DS1-04, 2013年6月.
737. **阿地 恵太, 吉田 章人, 浮田 浩行 :** 複数の線光源とステレオカメラを用いた三次元形状計測, *第18回知能メカトロニクスワークショップ,* 153-157, 2013年8月.
738. **植村 慎司, 今村 彰隆, 三輪 昌史 :** ダクトファンを用いたマルチコプタの飛行制, *第13 回「運動と振動の制御」シンポジウム(MOVIC2013),* B31, 2013年8月.
739. **園部 元康, 日野 順市 :** 骨組構造を含む天秤を教材とした力のつりあいに関する教育事例について, *日本機械学会機械力学・計測制御部門講演論文集,,* 2013年8月.
740. **園部 元康, 長本 拓也, 片岡 由樹, 日野 順市 :** 人体の姿勢制御を目的とした電動スケートボードの開発(簡易人体モデルの実験的検証), *「運動と振動の制御」シンポジウム2013講演論文集,* 2013年8月.
741. **滝 直也, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 小嶋 崇夫, 山本 洋揮, 古澤 孝弘 :** ナノコンポジット材料分散状態評価のためのナノ粒子検出システムの開発, *2013年度精密工学会秋季大会学術講演会,* H43, 2013年9月.
742. **銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** エリプソメトリ顕微鏡を用いた強誘電体表面の分域構造観察, *2013年度精密工学会秋季大会学術講演会,* H38, 2013年9月.
743. **長田 悠希, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** 光熱変換効果による単一ナノ粒子イメージング法の開発(第4報)高倍率化による金ナノ粒子の挙動解析, *2013年度精密工学会秋季大会学術講演会,* H08, 2013年9月.
744. **渋谷 九輝, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 循環パターンによるゴーストイメージングの積算回数低減効果, *2013年度精密工学会秋季大会学術講演会,* H06, 2013年9月.
745. **三輪 昌史 :** ダクトファンの推力偏向を用いた倒立型飛行体, *第31回 日本ロボット学会 学術講演会,* 2K1-02, 2013年9月.
746. **Masafumi Miwa, Shinji Uemura *and* Hirofumi Niimi :** Quad-Rotor Helicopter Control with Centroid Shifting by Small Humanoid Robot, *SICE Annual Conference 2013,* 1905-1906, Sep. 2013.
747. **永井 貴大, 安野 卓, 北島 孝弘, 山中 建二, 桑原 明伸 :** 半自律制御を実装した遠隔操作型移動ロボットの操作性に関する一考察, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-2,* 96, 2013年9月.
748. **曽根田 喜生, 安野 卓 :** 複素CPGネットワークを用いた4脚ロボットのZMPフィードバックによる適応的歩行制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-3,* 97, 2013年9月.
749. **北島 孝弘, 安野 卓 :** エルマン型ニューラルネットワークを用いた極短時間先風速予測, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.16-12,* 287, 2013年9月.
750. **田上 雄太, 安野 卓 :** 日照時間を入力情報に加えた 簡略化ファジィ推論を用いた日射量予測モデル, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.16-13,* 288, 2013年9月.
751. **井上 昌治, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 階層型ニューラルネットワークを用いた複数台簡易GPSによる移動体の位置補正, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.16-14,* 289, 2013年9月.
752. **張 勇, 安野 卓, Dwi Arman Prasetya :** Quadruped Robot Walking Control on Irregular Terrain Using CPG Networks, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-4,* 98, 2013年9月.
753. **Dwi Arman Prasetya, 安野 卓, 張 勇 :** Cooperative tracking control of moving target for multiple mobile robot using particle swarm optimization, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-5,* 99, 2013年9月.
754. **長本 拓也, 園部 元康, 片岡 由樹, 日野 順市 :** インパルス応答実験による人体前額面の姿勢制御解析, *日本機械学会 2013年度年次大会講演論文集,* 2013年9月.
755. **水野 孝彦, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 光子計数型位相変調方式蛍光偏光解消測定装置の提案, *Optics & Photonics Japan 2013,* 12pP18, 2013年11月.
756. **木村 誠, 長田 悠希, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** マルチチャンネルフーリエ分光器を用いた幾何学的位相の測定, *Optics & Photonics Japan 2013,* 14pP15, 2013年11月.
757. **上村 裕明, 水谷 康弘, 安井 武史, 岩田 哲郎 :** 二重変調方式THzエリプソメータの製作, *Optics & Photonics Japan 2013,* 12pP17, 2013年11月.
758. **市橋 宏基, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** グレーティング結合型表面プラズモン共鳴センサーの高感度化, *Optics & Photonics Japan 2013,* 13pP1, 2013年11月.
759. **兼岡 良樹, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 表面プラズモン結合発光を用いた偏光測定, *Optics & Photonics Japan 2013,* 12pP16, 2013年11月.
760. **前原 知侑, 市橋 宏基, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** ナノコンポジット分散状態観測のための表面プラズモン共鳴顕微鏡の開発(第一報) 回折格子の最適化, *精密工学会中四国支部広島地方講演会,* 2013年11月.
761. **立嶋 知彦, 銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 全方位ミュラー行列偏光顕微鏡の開発(第一報)角度スペクトルの測定, *精密工学会中四国支部広島地方講演会,* 2013年11月.
762. **坂下 竜一, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** マイクロレンズアレイを用いた表面プラズモン共鳴による2次元薄膜測定法の開発, *精密工学会中四国支部広島地方講演会,* 2013年11月.
763. **水野 孝彦, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 蛍光寿命測定用レーザダイオード光源の高速パルス駆動, *第74回応用物理学会秋季学術講演会,* 17a-P11-5, 2013年11月.
764. **三輪 昌史, 植村 慎司 :** マルチコプタの外部入力による直観的操作方法, *第56回自動制御連合講演会,* 312, 2013年11月.
765. **三輪 昌史, 植村 慎司, 岡本 和大 :** 地形の影響を受けないヒューマノイドロボットの移動方法としての飛行, *第56回自動制御連合講演会,* 317-312, 2013年11月.
766. **三輪 昌史, 植村 慎司 :** 重心移動を入力操作としたマルチコプタの移動制御, *第56回自動制御連合講演会,* 731, 2013年11月.
767. **浮田 浩行, 阿地 恵太, 吉田 章人 :** フォトメトリックステレオ法と2 眼ステレオ法を組み合わせた形状復元, *第18回パターン計測シンポジウム資料,* 7-12, 2013年11月.
768. **三輪 昌史 :** 隔絶地域・不整地での運搬用空中台車, *SI2013,* 1C1-3, 2013年12月.
769. **三輪 昌史, 二井見 博文, レスキューロボットコンテスト実行委員会 :** 第13 回レスキューロボットコンテストにおける無線LAN および無線通信システムの管制, *SI2013,* 1D4-4, 2013年12月.
770. **三輪 昌史 :** UAV を応用した物資運搬用空中台車, *SI2013,* 2D3-5, 2013年12月.
771. **浮田 浩行, 阿地 恵太, 吉田 章人 :** 2台のカメラと線光源を用いた3次元形状復元方法の検討, *動的画像処理実利用化ワークショップ2014(DIA2014)講演論文集,* 26-31, 2014年3月.
772. **金村 直哉, 川添 竜弥, 三輪 昌史 :** ヒューマノイドロボット転倒時における被害軽減動作パターン, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 602, 2014年3月.
773. **川添 竜弥, 三輪 昌史 :** 片脚ロボットによる前方跳躍に関する研究, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 715, 2014年3月.
774. **西端 宏樹, 三輪 昌史 :** ウェイポイントを用いた無人ヘリコプタの自動帰還システム, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 708, 2014年3月.
775. **植村 慎司, 今村 彰隆, 三輪 昌史 :** マルチコプタの推力装置としてのダクトファンの性能評価, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 717, 2014年3月.
776. **酒井 良裕, 三輪 昌史 :** マルチロータを用いたテイルシッタ型VTOL機, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 711, 2014年3月.
777. **岡本 和大, 三輪 昌史, 浅井 清嗣 :** ダクトファンを用いたヒューマノイドロボットの浮上移動, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 716, 2014年3月.
778. **茶谷 直希, 植村 慎司, 三輪 昌史 :** 飛行型レスキューロボットのためのFPV操縦, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 710, 2014年3月.
779. **丸橋 伸也, 重松 佑紀, 三輪 昌史 :** 2基のダクトファンを用いた推進型VTOL機, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 718, 2014年3月.
780. **三輪 昌史, 植村 慎司, 今村 彰隆, 二井見 博文 :** 重心移動によるマルチコプタの操縦, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 709, 2014年3月.
781. **三輪 昌史, 植村 慎司, 金村 直哉, 田邉 史将, 重光 亨 :** マルチコプタをベースとした空中台車, *日本機械学会 中国四国支部第52期総会・講演会,* 712, 2014年3月.
782. **増川 智裕, 日野 順市, 園部 元康 :** 質量変化法を用いた正規化固有モードの推定, *日本機械学会中国四国支部第52期講演会,* 2014年3月.
783. **和田 直人, 日野 順市, 園部 元康 :** SMA動吸振器による減衰を含む系の制振制御, *日本機械学会中国四国支部第52期講演会,* 2014年3月.
784. **近藤 啓一郎, 日野 順市, 園部 元康 :** 電動アクチュエータを用いたセミアクティブサスペンションの設計とエネルギー回生効果の検討, *日本機械学会中国四国支部第52期講演会,* 2014年3月.
785. **小崎 学, 日野 順市, 園部 元康 :** 多重振子メカニカルフィルターによる振れ止め装置の開発, *日本機械学会中国四国支部第52期講演会,* 2014年3月.
786. **陳 鷙翺, 西村 弘樹, 園部 元康, 三輪 昌史, 日野 順市 :** 遅延フィードバックを用いた小型ヘリコプタによる吊り下げ物体搬送システムの振動制御, *日本機械学会中国四国支部第52期講演会,* 2014年3月.
787. **長本 拓也, 園部 元康, 片岡 由樹, 日野 順市 :** 人体の立位状態における遅延を含む前額面の姿勢制御解析, *日本機械学会中国四国支部第52期講演会,* 2014年3月.
788. **上村 裕明, 水谷 康弘, 安井 武史, 岩田 哲郎 :** 二重変調方式THzエリプソメータによる塗装膜厚測定, *第29回塗料・塗装研究発表会,* 2014年3月.
789. **立嶋 知彦, 銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 全方位ミュラー行列 偏光顕微鏡の開発, *2014年度精密工学会春季大会学術講演会,* B44, 2014年3月.
790. **澁谷 九輝, 中江 雄大, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 循環パターンゴース トイメージングによ る一分子蛍光イメー ジング法の開発(第 1 報), *2014年度精密工学会春季大会学術講演会,* B61, 2014年3月.
791. **前原 知侑, 市橋 宏基, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** ナノコンボジット分 散状態観測のための 表面プラズモン共鳴 顕微鏡の開発, *2014年度精密工学会春季大会学術講演会,* B68, 2014年3月.
792. **長田 悠希, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 光熱変換効果による 単一ナノ粒子イメー ジング法の開発(第 5 報)̶ナノ粒子近 傍における局所熱伝導解析̶, *2014年度精密工学会春季大会学術講演会,* B73, 2014年3月.
793. **米井 一平, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 位相差制御方式進行波型超音波モータの恒温動作について, *2014年度精密工学会春季大会学術講演会,* C84, 2014年3月.
794. **兼岡 良樹, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 表面プラズモン結合発光を用いた複数波長での偏光測定, *第61回応用物理学会春季講演会,* 2014年3月.
795. **銀屋 真, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** 反射型偏光顕微鏡による強誘電体表面の光学的異方性評価, *第61回応用物理学会春季学術講演会,* 2014年3月.
796. **浮田 浩行, 大西 広樹 :** 人物追跡における Kinect と固有顔を用いた顔の向きの推定, *電気学会研究会資料(知覚情報・次世代産業システム 合同研究会),* 43-48, 2014年3月.
797. **安倍 正記, 安野 卓, 桑原 明伸 :** アクチュエータの動特性を考慮したニューラルネットワークによる膝関節用パワーアシスト装具の運動制御, *信学技報,* **Vol.113,** *No.148,* 19-22, 2013年7月.
798. **高科 宏希, 安野 卓, 北島 孝弘, 山中 建二, 桑原 明伸, 山田 隆治, 高井 久司, 板東 孝明, 石原 譲 :** Kinectを用いたロボットの操作体験による運動不足解消システム, *信学技報,* **Vol.113,** *No.147,* 37-40, 2013年7月.
799. **北島 孝弘, 安野 卓, 池田 直弥 :** 複素ニューラルネットワークと風速の周波数情報を用いた風速予測システム, *信学技報,* **Vol.113,** *No.148,* 35-40, 2013年7月.
800. **Masafumi Miwa, Shingo Kunou, Akitaka Imamura *and* Hirofumi Niimi :** Quad Rotor Helicopter Control with Humanoid Robot, *Journal of Unmanned System Technology,* **Vol.2,** *No.1,* 40-47, 2014.
801. **Akitaka Imamura, Shinji Uemura, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Flight Characteristics of Quad Ducted Fan Helicopter with Thrust Vectoring Nozzles, *Journal of Unmanned System Technology,* **Vol.2,** *No.1,* 54-61, 2014.
802. **Kouki Ichihashi, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Enhancement of the Sensitivity of a Diffraction Grating-Based Surface-Plasmon-Resonance Sensor Uitilizing the 1st- and the -2nd-Order Diffracted Lights, *Optical Review,* **Vol.21,** *No.5,* 728-731, 2014.
803. **Masafumi Miwa *and* Shinya Maruhashi :** Ducted Fan Flying Object with Normal and Reverse Ducted Fan Units, *International Journal of Robotics and Mechatronics,* **Vol.1,** *No.1,* 8-15, 2014.
804. **Tetsuo Iwata, Hiroaki Uemura, Yasuhiro Mizutani *and* Takeshi Yasui :** Double-modulation reflection-type terahertz ellipsometer for measuring the thickness of a thin paint coating, *Optics Express,* **Vol.22,** *No.17,* 20595-20606, 2014.
805. **Masafumi Miwa :** Direct Touch Operation Method for Flying Cargo System Based on Multi Rotor Helicopter, *Journal of Unmanned System Technology,* **Vol.2,** *No.2,* 99-104, 2014.
806. **Akitaka Imamura, Yasuyuki Urashiri, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Flight Characteristic of Quad Rotor Helicopter with Tilting Rotor, *The Journal of Instrumentation Automation and Systems,* **Vol.1,** *No.2,* 56-63, 2014.
807. **Akitaka Imamura, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Flight Characteristic of Quadrotor Hrlicopter Using Extra Deflecting Thrusters, *The Journal of Instrumentation Automation and Systems,* **Vol.1,** *No.2,* 64-71, 2014.
808. **Kassim Mohamed Anuar, Takashi Yasuno, Aras Shahrieel Mohd Mohd, Shukor Zaki Ahmad, Haafar Izzuan Hazriq, Baharom Faizal Mohamad *and* Jafar Azni Fairul :** Vision Based of Tactile Paving Detection Method in Navigation System For Blind Person, *Jurnal Teknologi,* **Vol.77,** *No.20,* 25-32, 2015.
809. **Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Maximum Power Control System for Small Wind Turbine using Predicted Wind Speed, *IEEJ Transactions on Electrical and Electronic Engineering (TEEE), No.10,* 55-62, 2015.
810. **園部 元康, 片岡 由樹, 日野 順市 :** 立位時における人体前額面の姿勢制御モデルの検討(インパルス応答による姿勢制御パラメータの推定), *日本機械学会論文集,* **Vol.81,** *No.821,* 2015年.
811. **Yoshiki Kaneoka, Nishigaki Kentaro, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Precise measurement of the thickness of a dielectric layer on a metal surface by use of a modified Otto optical configuration, *International Journal of Optomechatronics,* **Vol.9,** *No.1,* 48-61, 2015.
812. **Takahiro Nagai, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Remote Control System for Mobile Robot with Semi-autonomous Control Based on Degree of Collision Danger, *Journal of Signal Processing,* **Vol.18,** *No.4,* 189-192, 2014.
813. **水谷 康弘 :** 2013年日本光学会の研究動向 8.光応用計測, *光学,* **Vol.43,** *No.4,* 158-160, 2014年4月.
814. **三輪 昌史 :** 制御工学から見たソフトウェアーロボット製作における制御とソフトウェアー, *情報処理,* **Vol.56,** *No.1,* 68-70, 2014年12月.
815. **岩田 哲郎, 上村 裕明, 水谷 康弘, 安井 武史 :** 塗装膜厚測定のための二重変調方式反射型THzエリプソメータ, *塗装工学,* **Vol.50,** *No.1,* 13-24, 2015年1月.
816. **Takashi Yasuno, Daiki Tanaka *and* Akinobu Kuwahara :** Autonomous Navigation System Based on Collision Danger-degree for Unmanned Groud Vehicle, *The 2014 International Power Electronics Conference,* 3179-3184, Hiroshima, May 2014.
817. **Hiroaki Uemura, Yasuhiro Mizutani, Takeshi Yasui *and* Tetsuo Iwata :** Measurements of the thickness of a paint film on a metal surface by a double-modulation terahertz ellipsometer, *14th EUSPEN,* Dubrovnik, Croatia, Jun. 2014.
818. **Tomoyuki Maehara, Koki Ichihashi, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Development of surface plasmon resonance microscope with gratings for nanocomposite dispersion state observation, *EUSPEN, Dubrovnik, Croatia,,* 4, Jun. 2014.
819. **Zhang Yong, Xu Fang *and* Takashi Yasuno :** Adaptive Walking Control for Quadruped Robot with CPG Network using Motor Dynamics, *The 11th World Congress on Intelligent Control and Automation,* Shenyang (China), Jun. 2014.
820. **Motomichi Sonobe, Zhiao Chen, Hiroki Nishimura, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Delayed Feedback Control for Helicopter Slung Load System, *12th, International Conference on Motion and Vibration Control,* Sapporo, Aug. 2014.
821. **Kyuki Shibuya, Katsuhiro Nakae, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Reduction effect of the accumulated number of ghost imaging by circulatory pattern, *Proceedings of SPIE,* **Vol.9225,** 4, Aug. 2014.
822. **Hiroyuki Ukida *and* Akihito Yoshida :** 3D Shape and Color Reconstruction by Photometric and Binocular Stereo Method, *SICE Annual Conference 2014 Conference Proceedings,* 1599-1603, Sapporo, Sep. 2014.
823. **Akitaka Imamura, Y. Urashiri, Masafumi Miwa *and* Junichi Hino :** Flight Characteristics of Quad Rotor Helicopter with Tilting Rotor, *10th International Conference on Intelligent Unmanned Systems, Montreal, Canada,* TueB1-2, Sep. 2014.
824. **Masafumi Miwa, Naoki Chatani *and* Shinji Uemura :** Direct Touch Operation Method for Flying Cargo System based on Multi Rotor Helicopter, *10th International Conference on Intelligent Unmanned Systems, Montreal, Canada,* WedA4-5, Oct. 2014.
825. **Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Ghost imaging and its potential application to dimensional measurement for the weak signal field, *SPIE/COS Photonics Asia, Beijing,* Oct. 2014.
826. **Akihito Yoshida *and* Hiroyuki Ukida :** 3D Shapes by Multiple Light Sources and Cameras, *Proceedings of the 6th Inernational Conference on Positioning Technology ICPT2014,* 1599-1603, Kitakyushu, Nov. 2014.
827. **Yuuki Tsukuda, Hiroyuki Ukida, Masafumi Miwa *and* Naoki Chatani :** Flight Control of UAV Using LED Panel and Video Camera, *Proceedings of the 6th Inernational Conference on Positioning Technology ICPT2014,* 234-239, Kitakyushu, Nov. 2014.
828. **Kassim bin Mohamed Anuar, Takashi Yasuno, Jaafar Izzuan Hazriq *and* Aras Shahrieel Mohd Mohd :** Development of Voice Recognition Input Technology for Blind Navigation System, *2015 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing, No.28AM1-3-3,* 45-48, Kuala Lumpur, Feb. 2015.
829. **Sejati Purnomo, Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Object Conveyance Control System By Multiple Mobile Robots With Dynamic Team, *2015 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing, No.28AM2-3-4,* 118-121, Kuala Lumpur, Feb. 2015.
830. **Yohei Miyabe, Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Wind Speed Prediction Model Using Neural Networks Classified By Observed Wind Speed, *2015 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing, No.28PM2-2-2,* 230-233, Kuala Lumpur, Feb. 2015.
831. **Takuya Matsumoto *and* Takashi Yasuno :** Task Performances of Mobile Robot with Behavior Control Algorithm Based on Humans Decision-making Skills, *2015 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing, No.28PM2-3-4,* 254-257, Kuala Lumpur, Feb. 2015.
832. **Takahiro Kitajima, Akinobu Kuwahara, Takashi Yasuno, Minoru Sakama, Masaki Takatsuki, Takaharu Yamada, Teruyoshi Ichiraku *and* Hisashi Takai :** Quality Assurance Algorithm of Brachytherapy Seeds of Iodine-125 For Automatic Instrument Device BSQAS, *2015 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing, No.28PM2-3-1,* 242-245, Kuala Lumpur, Feb. 2015.
833. **Kazuya Yamamoto, Kassim Bin Mohamed Anuar, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Oscillation Characteristics of CPG Model Interconnected DC motors, *2015 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing, No.2AM1-2-1,* 433-436, Kuala Lumpur, Mar. 2015.
834. **Takafumi Inoue, Takahiro Kitajima *and* Takashi Yasuno :** Walking Control of Quadruped Robot Using Complex-valued CPG Network with ZMP Feedback on Irregular Terrain, *2015 RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing, No.2AM1-2-3,* 441-444, Kuala Lumpur, Mar. 2015.
835. **三輪 昌史, 岡本 和大, 丸橋 伸也 :** ダクトファンを用いた浮上移動体, *日本航空宇宙学会第45期年会講演会,* JSASS-2014-1074, 2014年4月.
836. **三輪 昌史 :** マルチコプタを応用した空中台車の提案, *日本航空宇宙学会第45期年会講演会,* JSASS-2014-1075, 2014年4月.
837. **今村 彰隆, 三輪 昌史, 日野 順市 :** 可変ピッチ型クアッドロータヘリコプタによるマヌーバの制御特性, *日本航空宇宙学会第45期年会講演会,* JSASS-2014-1071, 2014年4月.
838. **米井 一平, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 位相差制御方式進行波型超音波モータの温度特性, *第14回 日本機械学会 機素潤滑設計部門講演会,* 1109, 2014年4月.
839. **浮田 浩行, 田中 和樹 :** Kinect を用いたジェスチャ認識による移動ロボットの操縦, *第92回パターン計測部会研究会,* PM92\_03, 2014年5月.
840. **三輪 昌史 :** 無人航空機の飛行軌跡に沿った帰還制御, *第58回システム制御情報学会研究発表講演会,* 315-2, 2014年5月.
841. **三輪 昌史, 植村 慎司, 金村 直哉 :** マルチコプタをベースとした空中台車による荷物運搬実験, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2014,* 2A1-C04, 2014年5月.
842. **植村 慎司, 今村 彰隆, 三輪 昌史 :** マルチダクトファンヘリコプタの性能評価, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2014,* 2A1-D01, 2014年5月.
843. **今村 彰隆, 三輪 昌史, 日野 順市 :** マルチコプタに搭載された測域センサの三次元化, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2014,* 2A1-F03, 2014年5月.
844. **茶谷 直希, 植村 慎司, 三輪 昌史 :** 屋内探査のためのFPV 操縦, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2014,* 2A2-A01, 2014年5月.
845. **岡本 和大, 三輪 昌史 :** ダクトファンを用いた推力偏向によるヒューマノイドロボットの浮上移動, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2014,* 2A2-A02, 2014年5月.
846. **丸橋 伸也, 三輪 昌史 :** 2基のダクトファンを用いた推力偏向型VTOL 機の飛行制御, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2014,* 2A2-A03, 2014年5月.
847. **浮田 浩行, 三輪 昌史, 造田 優貴, 茶谷 直希 :** LEDパネルとオンボードカメラによるUAVの飛行制御, *第20回画像センシングシンポジウムダイジェスト集,* DS1-04, 2014年6月.
848. **田中 和樹, 浮田 浩行 :** 連続的な動きを用いたジェスチャ認識による移動ロボットの操縦, *第19回知能メカトロニクスワークショップ 講演論文集,* 145-150, 2014年7月.
849. **浮田 浩行, 三輪 昌史, 造田 優貴, 茶谷 直希 :** LEDパネルとビデオカメラを用いた通信によるUAVの飛行制御, *第17回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2014) Extended Abstract集,* DS-1-1, 2014年7月.
850. **園部 元康, 日野 順市 :** 電動スケートボード搭乗者の姿勢制御解析(遅延時間の導出法について), *日本機械学会機械力学・計測制御部門講演論文集,* 2014年8月.
851. **宮部 洋平, 北島 孝弘, 安野 卓 :** 観測風速のクラス分類に基づく階層型ニューラルネットワークを用いた風速予測, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.3-4,* 60, 2014年9月.
852. **高科 宏希, 安野 卓, 安倍 正記, 北島 孝弘, 桑原 明伸 :** Kinectと床反力計を用いた立ち座り運動状態計測に基づく膝関節アシスト力推定, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.7-3,* 81, 2014年9月.
853. **井上 昌治, 北島 孝弘, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 複数台の簡易GPSを用いた移動体の測位補正, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.7-4,* 82, 2014年9月.
854. **井上 貴史, 北島 孝弘, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 複素CPGネットワークを用いた4脚ロボットの未知不整地踏破制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-5,* 93, 2014年9月.
855. **山本 和也, 北島 孝弘, 安野 卓 :** DCモータを相互結合したCPGモデルの発振特性, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-6,* 94, 2014年9月.
856. **松本 卓也, 北島 孝弘, 安野 卓, 桑原 明伸 :** パネル巡行問題における人間の意思決定データ収集システムを用いた行動パターンの特徴抽出, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-7,* 95, 2014年9月.
857. **永井 貴大, 安野 卓, 北島 孝弘, 山中 建二, 桑原 明伸 :** 半自律制御を実装した遠隔操作型移動ロボットの自動化レベルに基づく操作性の一考察, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.3-4,* 60, 2014年9月.
858. **Sejati Purnomo, 安野 卓, 北島 孝弘 :** Investigation of Three Mobile Robots Performance on Cooperative Conveyance Control using Complex-Valued Neural Network, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-9,* 97, 2014年9月.
859. **田上 雄太, 北島 孝弘, 安野 卓 :** GPVの平均化データを入力情報に加えた簡略化ファジィ推論による日射量予測モデル, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.19-49,* 309, 2014年9月.
860. **小倉 隆志, 林 建太, 岩田 哲郎, 安井 武史 :** THzコム参照型スペクトラム・アナライザー用高速カレント・プリアンプ一体型光伝導アンテナモジュールの開発, *第75回応用物理学会秋季学術講演会,* 19p-C6-16, 2014年9月.
861. **立嶋 知彦, 水谷 康弘, 若山 俊隆, 高和 宏之, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** z 偏光を用いた 3 次元偏光計の開発(第1報), --- z 偏光を用い た光軸方向の偏 光特性の検出̶ ---, *2014年度精密工学会秋季大会学術講演会,* F05, 2014年9月.
862. **中江 雄大, 水谷 康弘, 渋谷 九輝, 岩田 哲郎 :** ゴーストイメー ジングエリプソメトリの開発, *2014年度精密工学会秋季大会学術講演会,* C10, 2014年9月.
863. **前原 知侑, 水谷 康弘, 市橋 宏基, 岩田 哲郎 :** ナノコンポジッ ト分散状態観測 のための表面プ ラズモン共鳴顕微鏡の開発, --- 広ダイナミックレンジ化によるナノ粒子凝集プロ セスの観測 ---, *2014年度精密工学会秋季大会学術講演会,* P09, 2014年9月.
864. **渋谷 九輝, 水谷 康弘, 中江 雄大, 岩田 哲郎 :** 循環パターンゴ ーストイメージ ングによる一分 子蛍光イメージ ング法の開発, --- 生体試料の蛍光イメージング ---, *2014年度精密工学会秋季大会学術講演会,* Q40, 2014年9月.
865. **長田 悠希, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** 光熱変換効果による単一ナノ粒 子イメージング 法の開発, --- 準共通光路型干渉計を用 いたナノ粒子の熱応答性測定 ---, *2014年度精密工学会秋季大会学術講演会,* Q40, 2014年9月.
866. **西村 弘樹, 園部 元康, 三輪 昌史, 日野 順市 :** 小型ヘリコプタにおける吊り下げ搬送システムに関する研究(機体の同定と遅延フィードバック制御系の設計), *日本機械学会 設計工学・システム部門講演会論文集,* 2014年9月.
867. **上村 裕明, 水谷 康弘, 安井 武史, 岩田 哲郎 :** 二重変調方式反射型THzエリプソメータの製作と金属表面上の塗装膜厚の測定, *第75回応用物理学会秋季学術講演会,* 20a-C6-11, 2014年9月.
868. **水野 孝彦, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 1.0 GHz光子計数型位相変調方式蛍光寿命計, *第75回応用物理学会秋季学術講演会,* 2014年9月.
869. **園部 元康, 日野 順市 :** 人体立位モデルの遅延を含むパラメータ同定, *スポーツ・アンド・ヒューマン・ダイナミクス2014講演論文集,* 2014年10月.
870. **小倉 隆志, 林 建太, 岩田 哲郎, 安井 武史 :** 可搬型THzコム参照型スペクトラム・アナライザーの開発, *Optics & Photonics Japan2014,* 2014年11月.
871. **瀧 直也, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** サブ波長構造上に形成したナノ粒子構造体の偏光特性, *Optics & Photonics Japan 2014,* 2014年11月.
872. **鉄野 翔太, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 超解像ゴーストイメージングの開発, *Optics & Photonics Japan 2014,* 2014年11月.
873. **澁谷 九輝, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 循環パターンゴーストイメージング顕微鏡による生体イメージングの検討, *Optics & Photonics Japan 2014,* 2014年11月.
874. **木村 誠, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 幾何学的位相の非線形挙動を利用した高感度旋光分散測定, *Optics & Photonics Japan 2014,* 2014年11月.
875. **水野 孝彦, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 周波数変調光源を用いた光子計数型位相変調方式蛍光寿命計, *Optics & Photonics Japan 2014,* 2014年11月.
876. **兼岡 良樹, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 表面プラズモン結合発光を用いたワンショットエリプソメータ, *Optics & Photonics Japan 2014,* 2014年11月.
877. **三輪 昌史 :** 電動無人ヘリコプタの発展について, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 2A06-3, 2014年11月.
878. **三輪 昌史 :** ラジコンからUAVへ 空中ロボットへの発展, *日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門,* 2014年11月.
879. **浮田 浩行, 田中 和樹 :** 後方からのジェスチャ認識による移動ロボットの操縦, *第19回パターン計測シンポジウム資料,* 1-8, 2014年11月.
880. **Sejati Purnomo, 安野 卓, 北島 孝弘 :** Push Position Estimation for Object Conveyance Problem Using Multiple Mobile Robots System, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.SO2-20, PS2-20,* 172-175, 2014年11月.
881. **Kassim Bin Mohamed Anuar, Takashi Yasuno, Zhi X. C., Lun J. S. W. J. *and* Shukor Z. A. :** Blind Navigation System by using RFID and Digital Compass Technology, *Proceedings of Shikoku Branch Conference of Society of Instrument and Control Engineers, No.SO2-25, PS2-25,* 186-191, Nov. 2014.
882. **三輪 昌史 :** ラジコンからUAVへ 空中ロボットへの発展, *大阪産業大学,* 2014年12月.
883. **吉田 章人, 浮田 浩行 :** 線光源フォトメトリックステレオ法と2眼ステレオ法による3次元形状と色の推定, *ビジョン技術の実利用ワークショップ,* IS1-30, 2014年12月.
884. **三輪 昌史, 二井見 博文, レスキューロボットコンテスト実行委員会 :** 第14 回レスキューロボットコンテストにおける遠隔操作システムについて, *SI2014,* 3A1-3, 2014年12月.
885. **今村 彰隆, 三輪 昌史 :** クアッドロータヘリコプタのティルトロータ機構による水平維持, *SI2014,* 3M1-3, 2014年12月.
886. **光亦 敦志, 三輪 昌史 :** ダクトファンバイコプタ型飛行ユニット, *SI2014,* 3M1-6, 2014年12月.
887. **三輪 昌史 :** 操縦を簡略化した空中台車による簡易救難器具投下実験, *SI2014,* 3E4-5, 2014年12月.
888. **田邉 史将, 重光 亨, 三輪 昌史 :** VTOL UAV向け二重反転ダクテッドファンの開発, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 1319, 2015年3月.
889. **吉田 章人, 浮田 浩行 :** 線光源を用いたフォトメトリックステレオ法と2眼ステレオ法を組み合わせた3次元形状と色の推定, *動的画像処理実利用化ワークショップ DIA2015,* IS1-D2, 2015年3月.
890. **造田 優貴, 浮田 浩行 :** LEDパネルとカメラを用いたUAVの飛行制御, *動的画像処理実利用化ワークショップ DIA2015,* IS1-B6, 2015年3月.
891. **園部 元康, 日野 順市 :** 電動スケートボード搭乗者モデルの姿勢制御則の検討, *日本機械学会中国四国支部 第53期総会・講演会,* 2015年3月.
892. **岡山 武弘, 日野 順市, 園部 元康 :** 機械構造物に対する入力時刻歴の推定手法に関する研究, *日本機械学会中国四国支部 第53期総会・講演会,* 2015年3月.
893. **森元 大樹, 日野 順市, 園部 元康 :** 摩擦力を用いた車両シートサスペンションのスライディングモード制御, *日本機械学会中国四国支部 第53期総会・講演会,* 2015年3月.
894. **森本 裕紀, 日野 順市, 園部 元康 :** 回転型動吸振器を用いた機械構造物のエネルギー吸収に関する研究, *日本機械学会中国四国支部 第53期総会・講演会,* 2015年3月.
895. **徳岡 諒, 三輪 昌史 :** クアッドコプタのプロペラ破損時における不時着制御, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 801, 2015年3月.
896. **植村 慎司, 三輪 昌史 :** 四発ティルトロータヘリコプタの飛行制御, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 802, 2015年3月.
897. **光亦 敦志, 三輪 昌史 :** 個人用ダクトファンバイコプタ型飛行ユニット, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 807, 2015年3月.
898. **茶谷 直希, 三輪 昌史 :** 推力偏向板を用いたクアッドコプタの微速移動制御, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 808, 2015年3月.
899. **大西 貴斗, 三輪 昌史 :** 小型無人航空機の手投げ発進と自律飛行, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 809, 2015年3月.
900. **酒井 良裕, 三輪 昌史 :** マルチロータを用いたテールシッタ型VTOL機の開発, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 813, 2015年3月.
901. **岡本 和大, 三輪 昌史 :** 脚部にダクトファンを取り付けた人型ロボットの開発, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 814, 2015年3月.
902. **丸橋 伸也, 三輪 昌史 :** 可変ノズルを用いた倒立型飛行体の姿勢制御, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 803, 2015年3月.
903. **水野 孝彦, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 相互相関に基づく蛍光寿命イメージング法の提案, *第61回応用物理学会春季学術講演会,* 2015年3月.
904. **長田 悠希, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 大谷 幸利 :** 光熱変換効果による単一ナノ粒子イメージング法の開発(第7 報)ナノ粒子の3 次元ポジションイメージング, *2015年度精密工学会春季大会学術講演会,* 2015年3月.
905. **澁谷 九輝, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 近接場ゴーストイメージングによるナノ粒子マッピング法の開発, *2015年度精密工学会春季大会学術講演会,* 2015年3月.
906. **鉄野 翔太, 澁谷 九輝, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** 計算機ゴーストイメージングの高解像度化の検討(第1 報) サブピクセルシフトとデコンボリューションの適用, *2015年度精密工学会春季大会学術講演会,* 2015年3月.
907. **三輪 昌史 :** マルチダクトファンコプタ型調査ドローンの開発, *大阪電気通信大学,* 2015年3月.
908. **浮田 浩行, 田中 和樹 :** 連続的なジェスチャ動作による移動ロボットの操作, *電気学会研究会資料(知覚情報・次世代産業システム合同研究会),* 21-26, 2015年3月.
909. **園部 元康 :** 電動スケートボード開発のための人体姿勢制御のモデル化, *第359回振動談話会,* 2014年12月.
910. **Kassim Bin Mohamed Anuar, 安野 卓, Jaafar Izzuan Hazriq, Aras Shahrieel Mohd Mohd, Abas Norafizah :** Path Plannning Algorithm for Blind Navigation System by using RFID Networks, *電気学会研究会資料,* **Vol.CT-15,** *No.024,* 17-22, 2015年3月.
911. **岩田 哲郎 :** 発光の事典 3.2.3節 周波数領域法(位相法), 朝倉書店, 東京, 2015年9月.
912. **横山 隆, 日野 順市, 芳村 敏夫 :** 基礎 振動工学[第2版], 共立出版株式会社, 2015年11月.
913. **横山 隆, 日野 順市, 芳村 敏夫 :** 共立出版株式会社, 東京, 2015年11月.
914. **浮田 浩行, 吉田 敦也, 寺田 賢治, 藤澤 正一郎 :** 大学生主体の小中学生向けロボット教室「徳島ロボットプログラミングクラブ」における科学技術教育, *日本ロボット学会誌,* **Vol.33,** *No.3,* 22-31, 2015年.
915. **Takahiko Mizuno, Seiji Nakao, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Photon-counting 1.0 GHz-phase-modulation fluorometer, *The Review of Scientific Instruments,* **Vol.86,** *No.4,* 043110-9, 2015.
916. **Takeshi Yasui, Kenta Hayashi, Ryuji Ichikawa, Harsono Cahyadi, Yi-Da Hsieh, Yasuhiro Mizurani, Hirotsugu Yamamoto, Tetsuo Iwata, Hajime Inaba *and* Kaoru Minoshima :** Real-time absolute frequency measurement of continuous-wave terahertz radiation based on dual terahertz combs of photocarriers with different frequency spacings, *Optics Express,* **Vol.23,** *No.9,* 11367-11377, 2015.
917. **Takeshi Yasui, Ryuji Ichikawa, Yi-Da Hsieh, Kenta Hayashi, Harsono Cahyadi, Francis Hindle, Yoshiyuki Sakaguchi, Tetsuo Iwata, Yasuhiro Mizurani, Hirotsugu Yamamoto, Kaoru Minoshima *and* Hajime Inaba :** Adaptive sampling dual terahertz comb spectroscopy using dual free-running femtosecond lasers, *Scientific Reports,* **Vol.5,** 10786, 2015.
918. **田中 和樹, 浮田 浩行 :** 繰り返し動作を用いたジェスチャ認識による移動ロボットの操縦, *電気学会論文誌C (電子，情報，システム部門誌),* **Vol.135,** *No.8,* 944-953, 2015年.
919. **佐々木 大輔, 髙岩 昌弘, 瀧 翔太, 岩脇 辰有 :** 空気圧駆動ウェアラブルデバイスのための小型空気圧供給システムの開発 —第2報:空気圧エネルギーの推定と空気圧供給システムの制御—, *日本ロボット学会誌,* **Vol.33,** *No.7,* 490-496, 2015年.
920. **Kyuki Shibuya, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Comparison of reconstructed images between ghost imaging and Hadamard-transform imaging, *Optical Review,* **Vol.22,** *No.6,* 897-902, 2015.
921. **日野 順市, 園部 元康 :** 形状記憶合金を用いたセミアクティブ動吸振器の開発, *設計工学,* **Vol.50,** *No.12,* 643-649, 2015年.
922. **Naoya Taki, Yasuhiro Mizutani, T. Kojima, H. Yamamoto, T. Kozawa *and* Tetsuo Iwata :** Optical trapping of nanoparticles on a silicon subwavelength grating and their detection by an ellipsometric technique, *International Journal of Optomechatronics,* **Vol.10,** *No.1,* 24-31, 2015.
923. **兼岡 良樹, 坂下 竜一, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** マイクロレンズアレイを用いた表面プラズモン共鳴による膜厚分布測定, *日本機械学会論文集,* **Vol.81,** *No.832,* 1-8, 2015年.
924. **園部 元康, 日野 順市 :** 立位時における人体前額面の姿勢制御モデルの検討 (周波数応答実験による伝達関数モデルの同定), *日本機械学会論文集,* **Vol.81,** *No.832,* 15-00260, 2015年.
925. **Takeo Minamikawa, Kenta Hayashi, Tatsuya Mizuguchi, Yi-Da Hsieh, Dahi Ghareab Abdelsalam, Yasuhiro Mizurani, Hirotsugu Yamamoto, Tetsuo Iwata *and* Takeshi Yasui :** Real-time determination of absolute frequency in continuous-wave terahertz radiation with a photocarrier terahertz frequency comb induced by an unstabilized femtosecond laser, *Journal of Infrared, Millimeter and Terahertz Waves,* **Vol.37,** *No.5,* 473-485, 2016.
926. **Kassim bin Mohamed Anuar, Takashi Yasuno, Hiroshi Suzuki, Jaafar I. H. *and* Aras S. M. M. :** Indoor Navigation System based on Passive RFID Transponder with Digital Compass for Visually Impaired People, *International Journal of Advanced Computer Science and Applications,* **Vol.7,** *No.2,* 604-611, 2016.
927. **岩田 哲郎, 米井 一平, 水谷 康弘 :** 位相差制御方式進行波型超音波モータの恒温駆動, *精密工学会誌,* **Vol.82,** *No.2,* 180-185, 2016年.
928. **Hiroyuki Ukida *and* Masafumi Miwa :** LED Panel Detection and Pattern Discrimination Using UAV's On-Board Camera for Autoflight Control, *Journal of Robotics and Mechatronics,* **Vol.28,** *No.3,* 295-303, 2016.
929. **Kassim bin Mohamed Anuar, Takashi Yasuno, Jaafar Izzuan Hazriq *and* Shahrieel Aras Mohd Mohd :** Development and Evaluation of Voice Recognition Input Technology in Navigation System for Blind Person, *Journal of Signal Processing,* **Vol.19,** *No.4,* 135-138, 2015.
930. **Takuya Matsumoto *and* Takashi Yasuno :** Design and Evaluation of Behavior Control Algorithm for Multiple-Mobile-Robot System in Panel Cruising Problem, *Journal of Signal Processing,* **Vol.19,** *No.4,* 139-142, 2015.
931. **阪間 稔, 安野 卓, 山田 隆治, 嵯峨山 和美 :** 前立腺癌治療用ヨウ素(I-125)シード放射線強度品質管理測定システムの開発と製品化, *Isotope News, No.8,* 18-21, 2015年8月.
932. **髙岩 昌弘 :** ROBOMEC2015におけるフルードパワー技術研究動向, *フルードパワーシステム,* **Vol.46,** *No.5,* 227-228, 2015年9月.
933. **三輪 昌史 :** 「ドローン」が実現できた三つの理由, *トランジスタ技術 2015年12月号,* 58-71, 2015年12月.
934. **三輪 昌史 :** 飛躍するドローン 輸送・配布 第5章 利用形態 第1節 ―空中台車技術を中心に―, *飛躍するドローン 輸送・配布 第5章 利用形態 第1節 ―空中台車技術を中心に―,* 233-244, 2016年1月.
935. **髙岩 昌弘 :** 徳島大学機械システム制御学研究室 人間支援ロボットシステムの実現に向けて, *油空圧技術,* **Vol.30,** *No.2,* 62-64, 2016年3月.
936. **Yuki Nagata, Yasuhiro Mizutani, Tetsuo Iwata *and* Yukitoshi Ohtani :** Photothermal detection of single nanoparticle by using single element interferometer, *CLEO 2015 Laser Science to Photonic Applications, San Jose Convention Center, San Jose, CA, USA,* May 2015.
937. **Yoshio Tanimoto, Hideki Yamamoto, Kuniharu Nanba, Akihiro Tokuhiro, Kazunari Furusawa *and* Hiroyuki Ukida :** Measurement of wheelchair users activity level for developing a small device, *2015 IEEE International Instrumentation and Measurement Technology Conference (I2MTC 2015) Proceedings,* 1348-1352, Pisa, Italy, May 2015.
938. **Takeshi Yasui, Eiji Hase, Ryosuke Tanaka, Tetsuo Iwata, Shuichiro Fukushima *and* Tsutomu Araki :** In situ visualization of dermal collagen dynamics during skin burn healing using second-harmonic-generation microscopy, *Progress in Biomedical Optics and Imaging - Proceedings of SPIE,* **Vol.9531,** 95313U, Rio de Janeiro, May 2015.
939. **Hiroyuki Ukida *and* Kazuki Tanaka :** Mobile Robot Operation by Gesture Recognition Using Continuous Human Motion, *SICE Annual Conference 2015 Conference Proceedings,* 8-13, Hangzhou, China, Jul. 2015.
940. **Kassim bin Mohamed Anuar, Takashi Yasuno, Jaafar Izzuan Hazriq, Aras Shahrieel Mohd Mohd *and* Abas Norafizah :** Performance Analysis of Wireless Warning Device for Upper Body Level of Deaf-Blind Person, *Proceedings of SICE Annual Conference 2015, No.196,* 341-346, Hangzhou, Jul. 2015.
941. **Kyuki Shibuya, Yasuhiro Mizurani, Hirotsugu Yamamoto, Takeshi Yasui *and* Tetsuo Iwata :** Optical Detection of Micro defect by single-pixel imaging, *CLEO Pacific Rim 2015,* 27I2-3, Busan, Aug. 2015.
942. **Sejati Purnomo *and* Takashi Yasuno :** Push position estimation for irregular object in conveyance problem using multiple mobile robots system, *International Conference on Design and Concurrent Engineering (iDECON2015), No.18,* Tokushima, Sep. 2015.
943. **Takahiro Kitajima, Akinobu Kuwahara, Takashi Yasuno, Tatsuya Fujii, Inoue Ken *and* Masahiro Inoue :** Development of Autonomous Pesticide Spray Robot and Its Driving Algorithm for Greenhouse Horticulture, *International Conference on Design and Concurrent Engineering (iDECON2015), No.52,* Tokushima, Sep. 2015.
944. **Takahiko Mizuno, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Proposal of a Hadamard-Transform Fluorescence-Lifetime Imaging Method, *The 14th Conference on Methods and Applications in Fluorescence (MAF-14) Würzburg, Germany,* Sep. 2015.
945. **Hiroyuki Ukida, Yoshio Tanimoto, Tetsuya Sano *and* Hideki Yamamoto :** 3D Shape and Color Estimation Using Linear Light Sources and Cameras, *2015 IEEE International Conference on Imaging Systems and Techniques Proceedings (IST2015),* 427-431, Macau, China, Sep. 2015.
946. **Motomichi Sonobe, Hirotaka Yamaguchi *and* Junichi Hino :** Acceleration control of an electric skateboard considering postural sway, *The 16th Asian Pacific Vibration Conference, Hanoi, Vietnam,* Nov. 2015.
947. **A.M Kassim, M.N Othman, M.R Yaacob, A.K.R.A. Jaya, M.I.M. Sabri, A.H. Azahar, (名) Sivaraos *and* Takashi Yasuno :** Development and Implementation of Travel Aid Device for Blind Person, *International Conference on Knowledge Transfer,* Kuala Lumpur, Dec. 2015.
948. **Kouki Ichihashi, Tomoyuki Maehara, Yasuhiro Mizutani *and* Tetsuo Iwata :** Optical design and numerical simulations for an object-side-telecentric surface-plasmon-resonance microscope with a diffraction grating, *10th Onternational Conference on Optics-Photonics Design & Fabrication (ODF'16),* Weingarten, Germany, Feb. 2016.
949. **Nobuto Okubo, Takahiro Kitajima, Hiroshi Suzuki, Takashi Yasuno *and* Kiyoshi Takigawa :** Cloud Movement Prediction of Meteorological Satellite Images Using Hierarchical Neural Network, *RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing 2016,* 467-470, Honolulu, Mar. 2016.
950. **Hiroshi Suzuki, Takashi Yasuno, Youhei Miyabe *and* Takahiro Kitajima :** Wind Speed Prediction System Using Multiple Time-Delayed Neural Networks, *RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing 2016,* 660-663, Honolulu, Mar. 2016.
951. **Mizuki Higashi, Hiroshi Suzuki, Sejati Purnomo, Takashi Yasuno *and* Akinobu Kuwahara :** Investigation of Teleoperation Support System Using Environmental Recognition Sensors for Three-Parallel-Crawler-Type Mobile Robot, *RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing 2016,* 775-778, Honolulu, Mar. 2016.
952. **Takuya Agui, Hiroshi Suzuki, Kassim bin Mohamed Anuar *and* Takashi Yasuno :** Design Method of Hip Joint Power Assist Orthosis Based on Dynamic Simulation of Human Motion, *RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing 2016,* 779-782, Honolulu, Mar. 2016.
953. **Tomoaki Inoue, Kenichi Iida, Etsuko Ueda *and* Takashi Yasuno :** Sensing System for Agricultural Environment using Mobile Robot, *RISP International Workshop on Nonlinear Circuits, Communications and Signal Processing 2016,* 767-770, Honolulu, Mar. 2016.
954. **今村 彰隆, 三輪 昌史 :** ティルトロータ型無人航空機に関する考察 Tri-Copter 型ティルトロータUAV の構想, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2015,* 2A1-F09, 2015年5月.
955. **茶谷 直希, 植村 慎司, 三輪 昌史 :** 推力偏向板を用いたクアッドコプタの壁面への微速接近機構, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2015,* 2A2-F02, 2015年5月.
956. **丸橋 伸也, 三輪 昌史 :** 可変ノズルを用いたテイルシッタ型VTOL 機の開発, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2015,* 2A2-F03, 2015年5月.
957. **大西 貴斗, 三輪 昌史 :** 小型無人航空機の手投げ発進と自律飛行, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2015,* 2A2-F05, 2015年5月.
958. **酒井 良裕, 三輪 昌史 :** マルチコプタを応用したテールシッタ型VTOL 機の開発, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2015,* 2A2-F06, 2015年5月.
959. **徳岡 諒, 三輪 昌史 :** ロータが故障したクアッドロータヘリコプタの不時着制御, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2015,* 2A2-F07, 2015年5月.
960. **岡本 和大, 三輪 昌史 :** ダクトファンを脚部に取り付けた人型ロボットの開発, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2015,* 2A2-F08, 2015年5月.
961. **三輪 昌史, 茶谷 直希, 伊豆 智幸 :** トンネル災害現場の画像取得を目的としたマルチコプタの応用, *ロボティクス・メカトロニクス講演会2015,* 2P1-O07, 2015年5月.
962. **松野 卓司, 髙岩 昌弘, 平田 健太郎, 佐々木 大輔 :** 空気式多自由度アクチュエータを用いた乳がん触診シミュレータ, *日本機械学会ロボティクスメカトロニクス講演会2015,* 2015年5月.
963. **髙岩 昌弘, 平田 健太郎, 佐々木 大輔 :** 体重を用いた空気式歩行支援シューズの開発, *平成27年度春季フルードパワーシステム講演会講演論文集,* 49-51, 2015年5月.
964. **浮田 浩行, 三輪 昌史, 茶谷 直希 :** LEDパネルを用いた情報提示によるUAVの飛行制御, *第21回画像センシングシンポジウムダイジェスト集,* DS1-14-1, 2015年6月.
965. **園部 元康, 山口 大貴, 日野 順市 :** 搭乗者のダイナミクスを考慮した電動スケートボードの加速度制御, *第14回「運動と振動の制御」シンポジウム,* 2015年6月.
966. **浮田 浩行, 三輪 昌史, 茶谷 直希 :** UAVのカメラを用いたLEDパネルの検出とパターン識別, *第20回知能メカトロニクスワークショップ講演論文集,* 19-24, 2015年7月.
967. **三輪 昌史, 茶谷 直希 :** 4発ティルトロータヘリコプタの任意姿勢ホバリング, *第18回知能メカトロニクスワークショップ講演論文集,* A2-2, 2015年7月.
968. **kazuki Tanaka *and* Hiroyuki Ukida :** Mobile Robot Handling System by Gesture Recognition Using Continuous Natural Gesture, *平成27年 電気学会 電子・情報・システム部門大会 講演論文集,* 1629-1630, Aug. 2015.
969. **今村 彰隆, 三輪 昌史 :** 無線遠隔操縦システムの安全性と問題点, *第33回日本ロボット学会 学術講演会,* 1L2-04, 2015年9月.
970. **髙岩 昌弘, 中谷 健太, 佐々木 大輔 :** 負圧を用いた空気式抵抗力呈示装置の開発, *第33回日本ロボット学会学術講演会講演論文集,* 2015年9月.
971. **髙岩 昌弘, 中谷 健太, 平田 健太郎, 佐々木 大輔 :** 負圧を用いたパッシブ型力覚提示装置の開発, *日本機械学会2015年度年次大会講演論文集,* 2015年9月.
972. **髙岩 昌弘 :** 空気圧アクチュエータを用いた人間支援システムの構築, *日本機械学会2015年度年次大会講演論文集,* 2015年9月.
973. **井上 貴史, 北島 孝弘, 安野 卓 :** ZMPのPI フィードバックを有する複素CPGネットワークを用いた4 脚ロボットの歩行制御, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-1,* 85, 2015年9月.
974. **安居 拓也, 安野 卓 :** パワーアシスト装具の仕様設計を目的とした逆動力学解析に基づく関節トルク推定, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-3,* 87, 2015年9月.
975. **東 瑞樹, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 3連パラレルクローラ型移動ロボットの実環境におけるテレオペレーションの性能評価, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-6,* 90, 2015年9月.
976. **大久保 暢人, 北島 孝弘, 安野 卓, 瀧川 喜義 :** 気象衛星画像の特徴量を用いた階層型ニューラルネットワークによる雲移動予測, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.17-20,* 254, 2015年9月.
977. **宮部 洋平, 北島 孝弘, 安野 卓 :** 階層型ニューラルネットワークを複数用いた風速予測における最適な学習手法に関する一考察, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.17-20,* 253, 2015年9月.
978. **北島 孝弘, 安野 卓, 大久保 暢人, 瀧川 喜義 :** 気象衛星画像とニューラルネットワークを用いた短時間先雲移動予測, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.17-20,* 255, 2015年9月.
979. **北島 孝弘, 安野 卓, 大久保 暢人, 瀧川 喜義 :** 気象衛星画像とニューラルネットワークを用いた短時間先雲移動予測, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.17-20,* 255, 2015年9月.
980. **Kassim Bin Mohamed Anuar, 安野 卓, K.T Long, M.S.M Aras, (名) Sivaraos :** Evaluation of Power Consumption on Wireless Vibration Warning System for Blind Person, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-4,* 88, 2015年9月.
981. **Sejati Purnomo, 安野 卓, 北島 孝弘, M.S.M Aras, (名) Sivaraos :** Performance Investigation of Complex Valued Neural Network for Object Conveyance Problem by Multiple Mobile Robots, *電気関係学会四国支部連合大会講演論文集, No.8-9,* 93, 2015年9月.
982. **佐藤 昭洋, 水谷 康弘, 安井 武史, 岩田 哲郎 :** テラヘルツ周波数領域での幾何学的位相の直接測定, *Optics & Photonics Japan 2015,* P25, 2015年10月.
983. **水野 孝彦, 岩田 哲郎 :** 巡回アダマール励起パターンと単一検出器を用いた蛍光寿命イメージング法の提案, *Optics & Photonics Japan 2015,* 2015年10月.
984. **前原 知侑, 市橋 宏基, 水谷 康弘, 岩田 哲郎 :** グレーティング結合型SPRセンサによる屈折率の高感度測定, *Optics & Photonics Japan 2015,* 2015年10月.
985. **謝 宜達, 澁谷 九輝, 兼岡 良樹, 大久保 章, 稲場 肇, 水谷 康弘, 安井 武史, 岩田 哲郎 :** デュアル光コム分光エリプソメトリーに関する基礎研究, *Optic & Photonics Japan 2015,* 30pD1, 2015年10月.
986. **山口 大貴, 園部 元康, 日野 順市 :** 実験的に構築した立位人体モデルへのフィードフォワード制御の適用, *スポーツ工学・ヒューマンダイナミクス2015,* 2015年10月.
987. **三輪 昌史, 植村 慎司, 今村 彰隆 :** ティルトロータ機の任意姿勢ホバリングと飛行, *第53回飛行機シンポジウム,* 2C01, 2015年11月.
988. **浮田 浩行 :** LEDパネルとオンボードカメラを用いたUAVの自律飛行制御, *第20回パターン計測シンポジウム資料,* 9-14, 2015年11月.
989. **PURNOMO SEJATI, 鈴木 浩司, 北島 孝弘, 安野 卓 :** A Preliminary Study of Electrolocation for Floating Swarm Robot, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.1-24,* 2015年11月.
990. **宮部 洋平, 北島 孝弘, 鈴木 浩司, 安野 卓 :** 複数の階層型ニューラルネットワークを用いた簡易風速予測における最適な入力情報の検討, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.1-26,* 2015年11月.
991. **東 瑞樹, 鈴木 浩司, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 3連パラレルクローラ型移動ロボットのテレオペレーションにおけるカメラ視点の検討, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.2-20,* 2015年11月.
992. **山本 和也, Kassim Bin Mohamed Anuar, 鈴木 浩司, 安野 卓, 桑原 明伸 :** 複数のDCモータを相互結合したCPGモデルの発振特性, *計測自動制御学会四国支部学術講演会論文集, No.2-27,* 2015年11月.
993. **今村 彰隆, 三輪 昌史 :** 無線操縦装置の信頼性と将来, *日本航空宇宙学会・第21回スカイスポーツシンポジウム,* 2015年11月.
994. **田中 和樹, 浮田 浩行 :** 単純な繰り返し動作を用いたジェスチャ認識による移動ロボットの操作, *ビジョン技術の実利用ワークショップ ViEW2015,* 378-385, 2015年12月.
995. **三輪 昌史 :** トンネル災害調査用マルチコプタ型ドローン, *第16回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会,* 0741-0743, 2015年12月.
996. **西川 弘太郎, 赤対 真行, 平田 健太郎, 髙岩 昌弘 :** ベローズアクチュエータを用いた空気式義手の開発, *平成27年計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会講演論文集,* 2015年12月.
997. **三輪 昌史, 二井見 博文, レスキューロボットコンテスト実行委員会 :** 第15 回レスキューロボットコンテストにおける電波管理と安全管理上の問題について, *第16回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会,* 1658-1662, 2015年12月.
998. **富田 優作, 集堂 裕也, 三輪 昌史 :** 無線LAN を用いた有線マルチコプタ型ドローンの操縦システム, *第16回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会,* 2341-2344, 2015年12月.
999. **浮田 浩行, 藤本 浩史 :** UAV の自律飛行制御におけるオンボードカメラを用いたLED パネルの検出と識別, *動的画像処理実利用化ワークショップ DIA2016,* IS2-A4, 2016年3月.
1000. **徳岡 諒, 三輪 昌史 :** クアッドコプタのプロペラ破損時における不時着制御(第2報), *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 813, 2016年3月.
1001. **酒井 良裕, 三輪 昌史 :** マルチロータを用いたテールシッタ型VTOL機の開発, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 903, 2016年3月.
1002. **大西 貴斗, 三輪 昌史 :** UAV を用いた建築物の形状異常検出, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 901, 2016年3月.
1003. **丸橋 伸也, 三輪 昌史 :** 可変ノズルを用いたテイルシッタ型 VTOL 機の姿勢制御, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 815, 2016年3月.
1004. **茶谷 直希, 三輪 昌史 :** 推力偏向を用いたダクテッドファンヘリコプタの平行移動制御, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 817, 2016年3月.
1005. **藤中 秋輔, 三輪 昌史 :** レスキューリフトシステムの検討, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 819, 2016年3月.
1006. **岡本 和大, 三輪 昌史 :** 脚部にダクトファンを取り付けた人型ロボットの姿勢制御, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 906, 2016年3月.
1007. **本多 智貴, 三輪 昌史 :** 潜水型マルチコプタの開発, *日本機械学会中四国支部総会講演会,* 905, 2016年3月.
1008. **澁谷 九輝, 松本 拓磨, 水谷 康弘, 岩田 哲郎, 安井 武史 :** スキャンレスデュアルコム分光イメージング法の提案, *第63回応用物理学会春季学術講演会予稿集,* 21a-H116-7, 2016年3月.
1009. **南川 丈夫, 謝 宜達, 澁谷 九輝, 兼岡 良樹, 大久保 章, 稲場 肇, 水谷 康弘, 安井 武史, 岩田 哲郎 :** デュアル光コム分光エリプソメトリー, *第63回応用物理学会春季学術講演会予稿集,* 21p-P15-8, 2016年3月.
1010. **兼岡 良樹, 安井 武史, 岩田 哲郎 :** SC光を用いた表面プラズモン共鳴分光エリプソメータ, *第63回応用物理学会春季学術講演会予稿集,* 21p-P15-14, 2016年3月.
1011. **鉄野 翔太, 渋谷 九輝, 岩田 哲郎 :** サブピクセルシフト巡回型アダマール変換イメージングにおけるデコンボリューション, *第63回応用物理学会春季学術講演会予稿集,* 2016年3月.
1012. **浮田 浩行, 田中 和樹 :** 反復動作による移動ロボットの操作と操作者の識別, *電気学会研究会資料(知覚情報・次世代産業システム合同研究会),* 89-94, 2016年3月.
1013. **LEE Heejin, Takahiro Kitajima, Masaharu Inoue *and* Takashi Yasuno :** Accuracy Improvement Method of Self-Localization for Outdoor Multiple Mobile Robots Using Neural Network, *IEICE Technical Report, No.NC2015-12,* 1-6, Jul. 2015.
1014. **髙岩 昌弘 :** 空気圧駆動による人間支援ロボットシステム, *第107回岡山県医用工学研究会,* 2016年2月.
1015. **金井 純子, 森本 恵美, 井上 貴文, 丹羽 実輝, 佐々木 千鶴, 日下 一也, 浮田 浩行, 岸本 豊, 出口 祥啓, 久保 智裕, 安澤 幹人, 寺田 賢治, 藤澤 正一郎 :** 徳島大学創成学習開発センターが支援する自主プロジェクト演習による創造性教育, *工学教育シンポジウム2016,* 2016年3月.
1016. **金井 純子, 森本 恵美, 井上 貴文, 丹羽 実輝, 佐々木 千鶴, 日下 一也, 浮田 浩行, 岸本 豊, 出口 祥啓, 久保 智裕, 安澤 幹人, 寺田 賢治, 藤澤 正一郎 :** ものづくり教育による大学生の能力向上, *電気学会研究会資料 制御研究会, No.CT-16-036,* 93-95, 2016年3月.