

最優秀賞

1A3

CUBE-LIO : LiDAR の反射強度を活用したキューブマップベースの LiDAR 慣性オドメトリ

○劉陽 (パナソニック アドバンステクノロジー株式会社), 山本和成 (パナソニック アドバンステクノロジー株式会社), 松井敦史 (パナソニック アドバンステクノロジー株式会社), 高橋三郎 (パナソニック アドバンステクノロジー株式会社), 阿部敏久 (パナソニック アドバンステクノロジー株式会社)

優秀賞

1A4

GNSS アンビギュイティ整数化を統合した衛星状態推定型グラフ最適化による自己位置推定

○鈴木太郎 (千葉工業大学)

3A3

高階時間微分を考慮した多リンク系の順・逆運動最適化

○石垣泰暉 (東京理科大学), 鮎澤光 (産業技術総合研究所), 吉田英一 (東京理科大学)

学生奨励賞

1A2

GPU を利用した Reservoir Stein Particle Filter による点群 6 自由度モンテカルロ SLAM
中尾拓道 (筑波大学)

2A2

Dual Quadric 表現を用いた動的物体追跡と RGB-D・IMU 制約の密結合によるオドメトリ推定

島田豊藏 (豊橋技術科学大学)

最終候補

1A1

擬似計測を用いた Lidar Inertial Odometry による退化環境における自己位置推定

○友納正裕（千葉工業大学）

1A2

GPU を利用した Reservoir Stein Particle Filter による点群 6 自由度モンテカルロ SLAM

○中尾拓道（筑波大学），小出健司（産業技術総合研究所），高野瀬碧輝（産業技術総合研究所），大石修士（産業技術総合研究所），横塚将志（産業技術総合研究所），伊達央（筑波大学）

1A3

CUBE-LIO : LiDAR の反射強度を活用したキューブマップベースの LiDAR 慣性オドメトリ

○劉陽（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社），山本和成（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社），松井敦史（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社），高橋三郎（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社），阿部敏久（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社）

1A4

GNSS アンビギュイティ整数化を統合した衛星状態推定型グラフ最適化による自己位置推定

○鈴木太郎（千葉工業大学）

2A1

移動ロボットの自己位置推定のためのベクトル量子化による 3 次元占有格子地図の圧縮

○船井涼（千葉工業大学），林原靖男（千葉工業大学），上田隆一（千葉工業大学）

2A2

Dual Quadric 表現を用いた動的物体追跡と RGB-D・IMU 制約の密結合によるオドメトリ推定

○島田豊藏（豊橋技術科学大学），小出健司（産業技術総合研究所），高野瀬碧輝（産業技術総合研究所），大石修士（産業技術総合研究所），横塚将志（産業技術総合研究所），三浦純（豊橋技術科学大学）

2A3

非舗装路面におけるトラクタ牽引力増強のための走行補助機構の開発ー付け足し可能な駆動輪ユニットによる牽引力増強効果のスケールモデルでの検証ー

○泉沢天（東京大学），七久保萌（東京大学），本田功輝（東京大学），笹部高史（株式会社クボタ），坂野倫洋（株式会社クボタ），石見憲一（株式会社クボタ），福井類（東京大学）

3A1

匂い源探索のための昆虫の匂い濃度依存的な速度調整メカニズムのモデル化

○関和諒子（明治大学），伊吹竜也（明治大学），志垣俊介（国立情報学研究所）

3A2

相似変換群とポアンカレ方程式による膨張・収縮するソフトロボットの動力学

○工藤大和（東京大学），石垣泰暉（東京理科大学），鮎澤光（産業技術総合研究所），山本江（東京大学）

3A3

高階時間微分を考慮した多リンク系の順・逆運動最適化

○石垣泰暉（東京理科大学），鮎澤光（産業技術総合研究所），吉田英一（東京理科大学）