

人工知能研究助成の年度別交付状況

第18回〔平成19年度〕13件	
ガイストン株式会社 代表取締役 大和 信夫	センサによる小型ヒューマノイドロボットのモーション作成支援
金 亨燮 九州工業大学 工学部 准教授	ニューラルネットワークによる過去・現在の胸部CT画像からの異常陰影候補領域の自動抽出
矢野 賢一 岐阜大学 工学部 准教授	食事支援のためのロボット制御技術の開発
郷古 学 東京工業大学大学院 総合理工学研究科 助教	ダイナミックタッチを応用したロボットコントローラの提案
西尾 公裕 米子工業高等専門学校 電気情報工学科 講師	生体の視聴覚機能に基づく対象物追跡システムの構築
藪田 哲郎 横浜国立大学大学院 工学研究院 教授	Q学習を用いたロボットの進化的行動形態の獲得に関する研究
坂間 千秋 和歌山大学 システム工学部 教授	エージェント間交渉の帰納推論による定式化
関 洋平 豊橋技術科学大学 工学部情報工学系 助教	複数の言語と文書ジャンルを対象とした意見抽出に関する研究
清水 正宏 東北大学大学院 工学研究科電気・通信工学専攻 助教	身体構造の適応的改変を作り出す多重フィードバックループの解明
服部 宏充 京都大学大学院 情報学研究科 助教	大規模交通シミュレーションのためのエージェントモデリングに関する研究
笠 浩一朗 名古屋大学 情報連携基盤センター 研究員	音声言語の漸進的な分割・変換・接合に基づく同時通訳手法の開発
伊藤 孝行 名古屋工業大学大学院 工学研究科産業戦略工学専攻 准教授	電子制度設計理論に基づく次世代電子マーケットの試作
工藤 康生 室蘭工業大学 工学部 助教	ラフ集合理論に基づくメンタルヘルス診断支援システム