

(2018年11月1日 現在)

Book/著書

2016

- [1] 小中英嗣. 現象を解き明かす微分方程式の定式化と解法. 森北出版株式会社, 2016.

2008

- [2] 高橋友一, 柴田祥一, 小中英嗣. Java で学ぶオブジェクト指向プログラミング入門. No. 112 in Information & Computing. サイエンス社, 2008.

Paper/学術論文

2018

- [3] 小野紘平, 小中英嗣. 微分方程式の演習問題の自動生成および出題システムの構築. 電気学会論文誌 C, Vol. 138, No. 5, pp. 627–634, 2018.

2017

- [4] 小中英嗣. バレーボール各国代表チームのレーティング手法の提案および結果予測・大会形式評価への応用. 統計数理, Vol. 65, No. 2, pp. 251–269, 2017.

- [5] 小中英嗣. 統計的レーティング手法に基づく B リーグの制度設計に関する考察. バスケットボール研究, No. 3, pp. 53–66, 2017.

2016

- [6] 泉武志, 小中英嗣. J1 リーグ 2 ステージ + ポストシーズン制度の統計的分析. 日本オペレーションズ・リサーチ学会論文誌, Vol. 59, pp. 21–37, 2016.

2015

- [7] K. Maeda and E. Konaka. Novel inverse kinematics solution algorithm for binary manipulator using ellipsoidal outer-approximation of workspace. *SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration*, Vol. 8, No. 1, pp. 44–51, 2015.

2014

[8] 前田健介, 小中英嗣. 連続・離散駆動ハイブリッドマニピュレータとその逆運動学アルゴリズムの提案. 電気学会論文誌 C, Vol. 134, No. 12, pp. 1783–1795, 2014.

2013

[9] 戸石大輔, 小中英嗣. グラフ探索と機械学習に基づく二輪走行車両のモデル予測制御器設計. 電気学会論文誌 C, Vol. 133, No. 2, pp. 342–349, 2013.

2012

[10] Eiji Konaka, Tatsuya Suzuki, Kazuya Asano, and Yoshitsugu Iijima. Model predictive control for line pacing in steel processing. *IEEJ Transactions on Electrical and Electronic Engineering*, Vol. 7, No. S1, pp. S153–S159, 2012.

[11] 小中英嗣. 機械学習に基づく離散値入力制御系に対する制御器設計手法. 電気学会論文誌 C, Vol. 132, No. 6, pp. 897–906, 2012.

English version: Eiji Konaka. Machine-learning-based controller design for discrete-valued input systems. *Electronics and Communications in Japan*, Vol. 97, No. 5, pp. 1–12, 2014.

2009

[12] 板倉啓樹, 小中英嗣. 事象駆動型ニューラルコントローラによる動的システムの離散値制御. 電気学会論文誌 C, Vol. 129, No. 12, pp. 2121–2128, 2009.

[13] 小中英嗣, 鈴木達也, 浅野一哉, 飯島慶次. 連続鋼板処理プロセスのハイブリッドペトリネットによるモデル化とモデル予測制御. 計測自動制御学会論文誌, Vol. 45, No. 11, pp. 562–569, 2009.

[14] 太田泰晃, 小中英嗣. ネットワーク化制御系におけるデータ欠落率推定に基づく動的フィードバックゲインの設計手法. 電気学会論文誌 C, Vol. 129, No. 3, pp. 441–450, 2009.

[15] 小中英嗣. 動的量子化とデータ駆動ゼロ次ホールドを用いたネットワーク化制御系の安定性. 電気学会論文誌 C, Vol. 129, No. 1, pp. 46–52, 2009.

* 平成 20 年度電気学会電子・情報システム部門論文誌 論文奨励賞受賞.

English version: E. Konaka. Stability of networked control system with dynamic quantizer and data-driven zero-order hold. *Electronics and Communications in Japan*, Vol. 94, No. 2, pp. 1–8, 2011.

2007

[16] 小中英嗣. 非線形なベクトル場をもつハイブリッドオートマトンの切り替え条件の最適設計—PLCを用いた制御システムへの適用—. 計測自動制御学会論文集, Vol. 43, No. 6, pp. 457–464, 2007.

2006

[17] 小中英嗣, 武藤孝, 鈴木達也. 事象駆動型制御器による二輪走行車両の制御パラメータ設計. 電気学会論文誌 D, Vol. 126, No. 8, pp. 1086–1094, 2006.

English version: E. Konaka, T. Mutou, and T. Suzuki. Parameter design of event-driven logic controller for two-wheeled vehicle. *Electrical Engineering in Japan*, Vol. 162, No. 2, pp. 51–60, 2008.

2005

[18] E. Konaka, T. Suzuki, and S. Okuma. Indirect adaptive control of a two-wheeled vehicle with low-resolution input and output. *Advanced Robotics*, Vol. 19, No. 4, pp. 349–371, 2005.

[19] E. Konaka, T. Mutou, T. Suzuki, and S. Okuma. Optimal design of sensor parameters in PLC-based control system using mixed integer programming. *IEICE Trans. Fundamentals*, Vol. E88-A, No. 4, pp. 818–824, 2005.

2004

[20] E. Konaka, T. Suzuki, and S. Okuma. Safety verification of material handling systems driven by programmable logic controller - consideration of physical behavior -. *IEICE Trans. Fundamentals*, Vol. E87-A, No. 4, pp. 843–849, 2004.

2002

[21] 小中英嗣, 鈴木達也, 大熊繁. 記号入出力型コントローラによる二輪走行車両のライン追従制御. システム制御情報学会論文集, Vol. 15, No. 5, pp. 253–261, 2002.

Article/解説記事など

2017

[22] 小中英嗣. バイナリマニピュレータ・ハイブリッドマニピュレータ. 計測と制御, Vol. 56, No. 7, pp. 503-508, 7 2017.

2007

[23] 小中英嗣. 制御対象のモデルと制御プログラムの相性は? システム/制御/情報, Vol. 51, No. 6, pp. 287-288, 2007.

2005

[24] 小中英嗣, 鈴木達也. 最適化を用いたハイブリッドシステムの設計手法. 化学工学, Vol. 69, No. 9, pp. 493-495, 2005.

International Conference/国際会議

2018

[25] K. Kajita and E. Konaka. Hard-to-predict routing algorithm from intruders for autonomous surveillance robots. In *IECON 2018 - 44th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society*, pp. 2540-2545, 2018.

2017

[26] K. Ono and E. Konaka. Automatic exercise generation and their equating on a coursework of differential equations. In *proc. of the SICE Annual Conference 2017*, pp. 151-156, 2017.

[27] E. Konaka. A statistical rating method for team ball games and its application to prediction in the Rio Olympic Games. In *proceedings of the MathSport International 2017 conference*, pp. 204-216. Padova University Press, 2017.

2016

[28] E. Konaka. Model-free controller design for discrete-valued input systems based on autoencoder. In *proc. of the SICE Annual Conference 2016*, pp. 685-690, 2016. *Finalist of SICE Annual Conference International Award (IA).

[29] D. Ushida and E. Konaka. Model predictive control implementation on neural networks using denoising autoencoder. In *Systems, Man, and Cybernetics (SMC), 2016 IEEE International Conference on*, pp. 149–154, 2016.

[30] E. Konaka. Parameter design for two-dimensional truss binary manipulators based on the Kolmogorov-Smirnov statistic and maximum empty circles. In *Systems, Man, and Cybernetics (SMC), 2016 IEEE International Conference on*, pp. 103–108, 2016.

2015

[31] K. Hasegawa, D. Ushida, and E. Konaka. Implementation of three look-ahead distance method for lateral control. In *the ITS World Congress 2015*, pp. ITS–1294, 2015.

[32] K. Anze, T. Miyake, E. Konaka, and S. Tsugawa. Cooperative sensing and driving control algorithms for automated vehicles. In *the ITS World Congress 2015*, pp. ITS–1972, 2015.

[33] K. Maeda and E. Konaka. Inverse kinematics solution algorithm for continuous/binary hybrid manipulator. In *proc. of the eleventh annual IEEE International Conference on Automation Science and Engineering (IEEE CASE 2015)*, pp. 483–488, 2015.

[34] K. Maeda and E. Konaka. Novel continuous/binary hybrid manipulator structure and its workspace approximation algorithm. In *proc. of the European Control Conference 2015 (ECC15)*, pp. 1456–1461, 2015.

2014

[35] K. Maeda and E. Konaka. Model predictive control method for position control of hyper-redundant binary manipulator. In *proc. of the SICE Annual Conference 2014*, pp. 1262–1267, 2014.

[36] K. Maeda and E. Konaka. Cruise control of a two-wheeled vehicle based on MPC to predict the trajectory of a preceding vehicle. In *proc. of the SICE Annual Conference 2014*, pp. 666–671, 2014.

[37] K. Hasegawa and E. Konaka. Three look-ahead distance scheme for lateral control of vision-based vehicles. In *proc. of the SICE Annual Conference 2014*, pp. 660–665, 2014.

[38] K. Maeda and E. Konaka. Ellipsoidal outer-approximation of workspace of binary manipulator for inverse kinematics solution. In *IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM) 2014*, pp. 1331–1336, 2014.

2013

[39] E. Konaka, H. Okuda, and T. Suzuki. Hierarchical PWARX modeling of obstacle avoidance and steering skill of human driver. In *proc. of the SICE Annual Conference 2013*, pp. 1437–1442, 2013.

2012

[40] E. Konaka, T. Suzuki, K. Asano, and Y. Iijima. HPN modeling, optimization and control law extraction for continuous steel processing lines. In *Proc. of the Winter Simulation Conference 2012*, 2012. invited talk.

[41] J. Huang and E. Konaka. Multiple look-ahead distance scheme for lateral control of vision-based vehicles. In *Proc. of the 19th World Congress on Intelligent Transport Systems*, 2012. AP-00106.

[42] K. Maeda, E. Konaka, H. Okuda, and T. Suzuki. Hierarchical modeling of obstacle avoidance and steering behavior. In *Proc. of the 19th World Congress on Intelligent Transport Systems*, 2012. AP-00072.

[43] E. Konaka, T. Suzuki, K. Asano, and Y. Iijima. Extraction technique for the operation rules of continuous steel processing lines. In *Preprint. of the IFAC Workshop on Automation in Mining, Mineral and Metal Industry (IFAC MMM 2012)*, pp. 151–156, 2012.

[44] D. Toishi and E. Konaka. Point stabilization of two-wheeled vehicle based on machine learning. In *Proceedings of the 2012 IEEE International Conference on Vehicular Electronics and Safety (ICVES2012)*, pp. 175–180, 2012.

2011

[45] D. Toishi and E. Konaka. Model predictive control of two-wheeled vehicle on the basis of branch-and-bound graph search. In *proceedings of the 18th World Congress on Intelligent Transport Systems*, 2011. TS-49, 3115.

[46] D. Kato, H. Yamagishi, H. Suzuki, E. Konaka, and A. Watanabe. Proposal of a remote watching system utilizing a smartphone and sensors. In *Proceedings of the IEEE 11th International Symposium on Communications and Information Technologies (ISCIT2011)*, pp. 36–41, October 2011.

[47] E. Konaka. Controller design for discrete input control system based on machine-learning. In *SICE Annual Conference 2011*, pp. 601–604, 2011.

[48] E. Konaka. Design of discrete predictive controller using approximate nearest neighbor

method. In *Proc. of the 18th IFAC World Congress*, pp. 10213–10218, 2011.

2009

[49] E. Konaka, T. Suzuki, K. Asano, and Y. Iijima. Model predictive control for line pacing in steel processing lines. In *Pre-prints of the IFAC Workshop on Automation in Mining, Mineral and Metal Industry (IFAC MMM 2009)*, pp. Chapter 4–8, 2009.

2008

[50] E. Konaka. Optimization-based systematic data drop in rate-limited networked control system. In *SICE Annual Conference 2008*, pp. 1580–1585, 2008.

2007

[51] E. Konaka. Stability of networked control system with dynamic quantizer and event-driven zero-order hold. In *SICE Annual Conference 2007*, pp. 1892–1897, 2007.

2004

[52] E. Konaka, T. Suzuki, and S. Okuma. Optimization of sensor parameters in programmable logic controller via mixed integer programming. In *IEEE International Conference on Control Applications 2004*, pp. 866–871, 2004.

2003

[53] E. Konaka, T. Suzuki, and S. Okuma. Safety verification of programmable logic controller taking into account the physical dynamics -application to material handling robots-. In *SICE Annual Conference 2003*, pp. 1186–1191, 2003.

**Finalist of Young Authors' Award*

2002

[54] E. Konaka, T. Suzuki, and S. Okuma. Indirect adaptive control of two wheeled vehicle by symbolic controller. In *Proc. on 7th International Workshop on Advanced Motion Control(AMC'02)*, pp. 514–519, 2002.

[55] E. Konaka, T. Suzuki, and S. Okuma. Indirect adaptive control of two wheeled vehicle by quantized input and output. In *Proc. on IEEE Control Systems Society Conference on Control*

Applications(CCA 2002), pp. 600–605, 2002.

[56] E. Konaka, T. Suzuki, and S. Okuma. Design strategy of symbolic controller for line following control of two-wheeled vehicle. In *Proc. on IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2002)*, pp. 3473–3478, 2002.

2001

[57] E. Konaka, T. Suzuki, and S. Okuma. Line following control of two wheeled vehicle by symbolic controller. In *Proc. of the 40th IEEE International Conference on Decision and Control(CDC'01)*, pp. 514–515, 2001.

Domestic Conference (Oral Presentaiton)/国内会議

2018

[58] 平岩星哉, 小中英嗣. 全国高等学校ラグビーフットボール大会出場枠の検討. 平成 30 年度 電気・電子・情報関係学会東海支部連合大会, pp. L3-5, 2018.

[59] T. Kodaira, I. Watanabe, and E. Konaka. Throttle opening pattern design via numerical simulation for an automobile running over a ground level difference. 計測自動制御学会 第 64 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 7–12, 2018.

[60] 梶田和輝, 小中英嗣. 侵入・潜伏者から予測されにくい屋内警備ロボットの巡回経路の生成. 第 31 回回路とシステムワークショップ講演論文集, pp. 158–163, 2018.

[61] 成田悠樹, 小中英嗣. 電動車いすの障害物回避動作時の経路選択において危険な経路の生成を抑制する学習手法. 第 31 回回路とシステムワークショップ講演論文集, pp. 164–169, 2018.

[62] 小中英嗣. なぜランキング 32 位はいつも 1260 ポイントなのか?—ATP ランキングポイント設計の一貫性—. 計測自動制御学会 第 63 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 28–33, 2018.

[63] 成田悠樹, 小中英嗣. 電動車いすの障害物回避時において旋回角速度を抑制する経路選択手法—実車両への適用とさまざまな障害物配置への対応を目指して—. 計測自動制御学会 第 63 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 1–6, 2018. **Work in progress セッション優秀発表受賞**

2017

[64] 成田悠樹, 小中英嗣. 電動車いすによる通路での単一障害物回避におけるポテンシャル関数の選択手法の提案. システム・情報部門学術講演会 2017 講演論文集, pp. 385–389, 2017.

[65] 小中英嗣. カーリング各国代表チームの定量的実力評価手法の提案. 電子情報通信学会 2017 年総合大会講演論文集, p. 128, 3 2017.

[66] 小野紘平, 小中英嗣. MATLAB を用いた微分方程式の演習問題出題システムの開発. 電子情報

通信学会 2017 年総合大会講演論文集, p. 185, 3 2017.

[67] 梶田和輝, 小中英嗣. 侵入者から予測されにくい屋内警備ロボットの巡回経路の生成. 電子情報通信学会 2017 年総合大会講演論文集, p. 143, 3 2017.

[68] 成田悠樹, 小中英嗣. ポテンシャル関数の探索に基づく電動車いすによる静的な障害物の回避. 電子情報通信学会 2017 年総合大会講演論文集, p. 150, 3 2017.

[69] 小中英嗣. 1 パラメータロジスティックモデルに基づくリオデジャネイロオリンピック球技の結果予測. 計測自動制御学会 第 61 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 1-6, 2017.

2016

[70] 小野紘平, 小中英嗣. 微分方程式の演習問題の自動生成・選定および数式表示システムの構築. 平成 28 年度 電気・電子・情報関係学会東海支部連合大会, pp. F2-8, 2016.

[71] 小中英嗣. 1 パラメータロジスティックモデルに基づくバレーボール各国代表チームのレーティング手法. 計測自動制御学会 第 60 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 13-18, 2016.

[72] 梶田和輝, 小中英嗣. 屋内警備ロボットのための自律走行制御. 計測自動制御学会 第 59 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 17-20, 2016.

[73] 小野紘平, 小中英嗣. 項目応答理論による微分方程式の演習問題の等化. 計測自動制御学会 第 59 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 21-26, 2016.

[74] 小中英嗣. 2 次元バイナリマニピュレータのパラメータ設計のための評価関数の提案. 計測自動制御学会 第 59 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 39-42, 2016.

2015

[75] 梶田和輝, 小中英嗣, 津川定之. 移動ロボットの PWM による速度制御. 平成 27 年度 電気・電子・情報関係学会東海支部連合大会, pp. O1-5, 2015.

[76] 小野紘平, 小中英嗣. 最尤推定法と逐次推定法を組み合わせた能力推定法の提案. 平成 27 年度 電気・電子・情報関係学会東海支部連合大会, pp. C5-6, 2015.

[77] 牛田大樹, 小中英嗣. 振子の制振制御に対する Denoising Autoencoder による制御器設計. 平成 27 年度 電気・電子・情報関係学会東海支部連合大会, pp. O1-1, 2015.

[78] 泉武志, 小中英嗣. 2015 年採用の J リーグポストシーズンのシミュレーション. 日本オペレーションズ・リサーチ学会 2015 年春季研究発表会, pp. 210-211, 2015.

[79] 小中英嗣. バレーボールの 3-2-1-0 勝ち点制度の統計的分析. 日本オペレーションズ・リサーチ学会 2015 年春季研究発表会, pp. 212-213, 2015.

[80] 牛田大樹, 小中英嗣. 倒立振子の終端位置・速度制御に対する denoising autoencoder による制御器設計. 第 2 回計測自動制御学会制御部門マルチシンポジウム, 713-3, 2015.

2014

[81] 牛田大樹, 小中英嗣. 倒立振子の終端位置・速度制御に対するニューラルネットワークによる制御器設計. 第 57 回自動制御連合講演会, pp. 187–191, 2014.

[82] 牛田大樹, 小中英嗣. モデル予測制御による倒立振子の終端位置・速度制御. 平成 26 年度 電気・電子・情報関係学会東海支部連合大会, pp. F2-1, 2014.

[83] 近藤真, 前田健介, 小中英嗣. 二輪走行車両の先行車追従制御手法 先行車両の挙動予測に基づくモデル予測制御. 第 1 回計測自動制御学会制御部門マルチシンポジウム, 5F5-4, 2014.

[84] 長谷川克臣, 小中英嗣. ビジョンベース車両に対する 3 つの前方注視点を用いた車線曲率推定および追従制御手法. 第 1 回計測自動制御学会制御部門マルチシンポジウム, 6F1-2, 2014.

2013

[85] 前田健介, 小中英嗣. バイナリマニピュレータの作業領域の楕円体近似手法. 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会 2013 講演論文集, pp. 37–42, 2013.

[86] 長谷川克臣, 小中英嗣. Android 端末の加速度センサを用いた様々な歩行に対応した歩数計の設計. 平成 25 年度 電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. N3-2, 2013.

[87] 前田健介, 小中英嗣. バイナリマニピュレータの逆運動学問題に対する最適解の探索手法. 平成 25 年度 電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. H4-5, 2013.

[88] 前田健介, 小中英嗣. モデル予測制御に基づくバイナリマニピュレータの障害物回避制御. 第 26 回回路とシステムワークショップ論文集, pp. 237–242, 2013.

2012

[89] 前田健介, 小中英嗣. 手先位置制御のためのバイナリマニピュレータの最適制御入力探索. 第 55 回自動制御連合講演会 講演論文集, pp. 520–525, 2012.

[90] 黄靖涛, 小中英嗣. 複数の前方注視点を用いたビジョンベース車両の車線追従制御の実装. 平成 24 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. N2-4, 2012.

[91] 前田健太, 小中英嗣. 四輪車両の操舵技能の階層型モデリング. 平成 24 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. N2-1, 2012.

[92] 前田健介, 小中英嗣. 分枝限定法を用いたバイナリマニピュレータの手先位置制御. 平成 24 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. K1-2, 2012.

[93] 前田健太, 小中英嗣, 奥田裕之, 鈴木達也. 人間が操作する四輪車両の操舵技能の同定. 平成 24 年電気学会全国大会講演論文集, 第 3 巻, pp. 119–120, 2012.

[94] 黄靖涛, 小中英嗣. 複数の前方注視点を用いたビジョンベース車両の車線追従制御. 平成 24 年電気学会全国大会講演論文集, 第 3 巻, pp. 117–118, 2012.

2011

[95] 前田健太, 小中英嗣. 倒立振子を倒立させる人間技能の同定. 平成 23 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. P3-6, 2011.

[96] 黄靖涛, 小中英嗣. カメラ画像を用いた車両ロボットの黒線追従走行. 平成 23 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. P4-2, 2011.

[97] 戸石大輔, 小中英嗣. 二輪走行車両の最適制御入力時系列探索と svm による学習. 平成 23 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. P4-3, 2011.

[98] 加藤大智, 山岸弘幸, 鈴木秀和, 小中英嗣, 渡辺晃. スマートフォンとセンサを活用したリモート見守りシステムの提案. マルチメディア, 分散, 協調とモバイル (DICOMO2011) シンポジウム論文集, Vol.2011, pp. 691-696, July 2011.

[99] 小中英嗣. サポートベクターマシンを用いた量子化制御システムの制御器設計. 計測自動制御学会 第 49 回離散事象システム研究会講演論文集, 2011.

[100] 戸石大輔, 小中英嗣. SVM による二輪走行車両の最適制御入力時系列探索. 平成 23 年電気学会全国大会講演論文集, pp. 3-084, 2011.

2010

[101] 小中英嗣. サポートベクターマシンを用いた離散値入力予測制御器の設計. 計測自動制御学会 第 48 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 61-66, 2010.

[102] 戸石大輔, 小中英嗣. 分枝限定法による二輪走行車両の最適制御入力時系列探索. 平成 22 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. O1-4, 2010.

[103] 小中英嗣. k 最近傍法を用いた離散値入力予測制御器の設計. 計測自動制御学会 第 47 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 23-28, 2010.

[104] 小中英嗣. ニューラルネットワークを用いた離散値入力予測制御器の設計 — 出力フィードバック系への適用 —. 第 10 回計測自動制御学会制御部門大会, 2010. CD-ROM.

2009

[105] 板倉啓樹, 小中英嗣. 離散値制御系に対する時間付き事象駆動型ニューラルコントローラの構築. 第 22 回 回路とシステム軽井沢ワークショップ, pp. 522-527, 2009.

[106] 吉岡一樹, 小中英嗣. 線形制御システムにおける正規外乱を考慮した動的量子化手法に関する研究. 電子情報通信学会 2009 年総合大会論文集, p. 20, 2009.

[107] 伊藤誓悟, 小中英嗣. 2 つの制御対象を持つネットワーク化制御系における予測に基づくデータ送信手法. 電子情報通信学会 2009 年総合大会論文集, p. 21, 2009.

[108] 安藤嘉人, 小中英嗣, 鈴木達也. 鉄鋼連続処理プロセスにおける操作ルールの抽出手法. 第 9 回

計測自動制御学会制御部門大会, 2009. CD-ROM.

2008

[109] 小中英嗣. スカラ切替システムに対する切替条件と連続値入力時系列の同時設計. 計測自動制御学会 第44回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 57-60, 2008.

[110] 小中英嗣, 鈴木達也. ハイブリッドペトリネットモデルに基づく鋼板連続処理プロセスのモデル予測制御. 計測自動制御学会 システム・情報部門大会 2008 講演論文集, pp. 467-472, 2008.

* 奨励賞受賞.

[111] 板倉啓樹, 小中英嗣. 離散値制御系に対する時間付き事象駆動型ニューラルコントローラの構築. 第18回インテリジェント・システム・シンポジウム (FAN2008), pp. 487-490, 2008.

[112] 板倉啓樹, 小中英嗣. 事象駆動型ニューラルコントローラによる離散値制御系の可変周期制御. 平成20年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. O-330, 2008.

[113] 吉岡一樹, 小中英嗣. 線形制御システムにおける正規外乱を考慮した量子化手法に関する研究. 平成20年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. O-334, 2008.

[114] 伊藤誓悟, 小中英嗣. 2つの制御対象を持つネットワーク化制御系におけるデータ送信手法の検討. 平成20年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. O-336, 2008.

[115] 小中英嗣. 意図的なデータ送信時系列の最適化による設計とその同定. 計測自動制御学会 第43回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 37-42, 2008.

[116] 太田泰晃, 小中英嗣. ネットワーク化制御系におけるデータ欠落率の推定に基づいた動的なフィードバックゲインの設計手法. 第8回計測自動制御学会制御部門大会, 2008. CD-ROM.

[117] 板倉啓樹, 小中英嗣. 事象駆動型ニューラルコントローラによる線形システムの離散値制御. 第8回計測自動制御学会制御部門大会, 2008. CD-ROM.

2007

[118] 小中英嗣, 浅野高志, 鈴木達也. 連続鋼板処理プロセスのハイブリッドペトリネットによるモデル化とモデル予測制御. 計測自動制御学会 第41回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 13-18, 2007.

[119] 小中英嗣. ネットワーク制御系における動的な量子化とゼロ次ホールドを用いた制御の確率的な安定性の解析. 第7回計測自動制御学会制御部門大会, 2007. CD-ROM.

[120] 太田泰晃, 小中英嗣. データ欠落に対応する動的なフィードバックゲインの設計手法. 第7回計測自動制御学会制御部門大会, 2007. CD-ROM.

[121] 浅野高志, 鈴木達也, 小中英嗣. 鋼板処理プロセスにおけるモデル予測制御. 第7回計測自動制御学会制御部門大会, 2007. CD-ROM.

[122] 小中英嗣. ネットワーク制御系における動的な量子化手法の考察 -倒立振り子への適用-. 電子情報通信学会 2007年総合大会, p. 28, 2007.

[123] 太田泰晃, 小中英嗣. データ欠落率に依存したフィードバックゲインの設計手法. 電子情報通信学会 2007 年総合大会, p. 30, 2007.

[124] 安藤嘉人, 小中英嗣. 不安定な制御対象に対する離散値入力時系列の探索手法. 電子情報通信学会 2007 年総合大会, p. 29, 2007.

[125] 板倉啓樹, 小中英嗣. ニューラルコントローラを用いた線形システムの二値制御. 電子情報通信学会 2007 年総合大会, p. 31, 2007.

[126] 太田泰晃, 小中英嗣. データ欠落率の推定に基づく動的なフィードバックゲインの設計手法. 平成 19 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. O-130, 2007

[127] 板倉啓樹, 小中英嗣. ニューラルコントローラを用いた倒立振子の二値制御. 平成 19 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, pp. O-200, 2007.

[128] 太田泰晃, 小中英嗣. ネットワーク制御系におけるデータ欠落率の推定と動的なフィードバックゲインの設計手法. 計測自動制御学会 システム・制御部門学術講演会 2007, pp. 451-454, 2007.

[129] 小中英嗣. 容量制限のある通信路を用いた制御系における意図的なデータ未送信を活用した制御手法. 計測自動制御学会 第 42 回離散事象システム研究会講演論文集, pp. 51-56, 2007.

2006

[130] 小中英嗣. 非線形なベクトル場を持つハイブリッドオートマトンの切り替え条件の最適化と PLC を用いた制御システムへの応用. 第 6 回計測自動制御学会制御部門大会, pp. 841-844, 2006.

[131] 小中英嗣. ネットワーク制御系における動的な量子化とゼロ次ホールドを用いた制御の安定性の解析. 平成 18 年電気学会電子・情報・システム部門大会講演論文集, pp. 936-940, 2006.

[132] 太田泰晃, 小中英嗣. データ欠落のある通信路を用いた制御系の安定性に関する研究. 平成 18 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, 2006.

2005

[133] 小中英嗣. 非線形な制御対象に対する切り替え条件の最適化と PLC を用いた制御システムへの適用. 第 38 回離散事象システム研究会, pp. 17-22, 2005.

[134] 小中英嗣. ハイブリッドオートマトンの切り替え条件の最適化と PLC を用いた制御システムへの適用. 第 48 回自動制御連合講演会, pp. 134-142, 2005.

[135] 小中英嗣. ハイブリッドオートマトンに対する切り替え条件の最適設計. 平成 17 年度電気関係学会東海支部連合大会講演論文集, 2005.

2004

[136] E. Konaka, T. Mutou, T. Suzuki, and S. Okuma. Sensor parameter optimization for PLC based control systems. 電子情報通信学会 第 17 回 回路とシステム (軽井沢) ワークショップ, pp.

603-608, 2004.

[137] 武藤孝, 小中英嗣, 鈴木達也, 大熊繁. 低分解能入出力を有する二輪走行車両に対するセンサ配置の最適化. 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス講演会 2004, 2004. 2P2-L1-76(1)-(4).

2003

[138] E. Konaka, T. Suzuki, and S. Okuma. Modeling, analysis and design of PLC based control system - application to sensor allocation problem. 電子情報通信学会 第 40 回 コンカレント工学研究会 (計測自動制御学会第 34 回 離散事象システム研究会と共催), pp. 45-50, 2003.

[139] 小中英嗣, 鈴木達也, 大熊繁. 連続系の挙動を考慮に入れた PLC の動作検証. 電子情報通信学会 第 16 回 回路とシステム (軽井沢) ワークショップ, pp. 225-230, 2003.

2002

[140] 小中英嗣, 鈴木達也, 大熊繁. 記号入出力によるシステム制御. 第 30 回離散事象システム研究会, 9-16, 2002.

[141] 小中英嗣, 鈴木達也, 大熊繁. 低分解能入出力を有する二輪走行車両の間接型適応制御. 電気学会産業計測制御研究会 (IIC-02-15 44), pp. 131-136, 2002.

2001

[142] 小中英嗣, 鈴木達也, 大熊繁. 記号処理型コントローラの二輪走行車両のライン追従制御への適用. 第 28 回離散事象システム研究会, pp. 15-16, 2001.

[143] 小中英嗣, 鈴木達也, 大熊繁. 記号処理型コントローラによる二輪走行車両のライン追従制御. ロボティクス・メカトロニクス講演会 2001(robomec'01), 2001.

[144] 小中英嗣, 鈴木達也, 大熊繁. 記号入出力型コントローラによる二輪走行車両のライン追従制御. 第 45 回システム制御情報学会研究発表講演会 (SCI'01), 2001.

[145] 小中英嗣, 鈴木達也, 大熊繁. 離散入力型コントローラによる二輪走行車両のライン追従制御. 第 40 回計測自動制御学会学術講演会 (SICE2001), 2001.

2000

[146] 小中英嗣, 藤沢加絵, 鈴木達也, 早川聡一郎, 青木猛, 大熊繁. Multiresolutional architecture による自律移動ロボットの知的制御. 第 39 回計測自動制御学会学術講演会 (SICE2000), 2000.

メディア出演, 取材協力など

[147] 山下祐司. 統計学で見る J リーグ・2 ステージ制の矛盾。確率が導き出した歪なバランスと制度設計の問題点. フットボールチャンネル (www.footballchannel.jp/2016/05/25/post153950/), 5 2016. 取材協力.

[148] 山下祐司. サッカー・J リーグを丸裸 統計学が突きつける、いびつなチャンピオン争いの実態. サイエンスニュース (<http://sciencenews.co.jp/2016/06/03/post-2379/>), 6 2016. 取材協力.

プレプリント (未投稿・未出版原稿)

[149] E. Konaka. Match results prediction ability of official atp singles ranking. preprint on arXiv, <https://arxiv.org/abs/1705.05831>, May 2017.

[150] T. Izumi and E. Konaka. Monte-carlo simulation of J1 league postseason system from the 2015 season. preprint on arXiv, <http://arxiv.org/abs/1412.0793>, Dec. 2014. Second version.

[151] 泉武志, 小中英嗣. 2015 年採用の J リーグポストシーズンのモンテカルロシミュレーション (第 2 報). <http://www-ie.meijo-u.ac.jp/~konaka/KonakaJ2StagesVer2.pdf>, 12 2014. 日本語プレプリント.

アプリケーション開発

2013

- ポリノミ・オン <https://itunes.apple.com/jp/app/id667442138?mt=8>

2011

- シンク・シンセ <http://itunes.apple.com/jp/app/id442924245?mt=8>
 - 特集: 日本, アメリカ, ドイツ, イタリア, フランスなど 20 ヶ国以上.
 - 日本を含む 10 カ国のミュージックカテゴリで 1 位を獲得
- フーリエ・エア <http://itunes.apple.com/jp/app/id477118369?mt=8>
 - *特集: 日本.

2010

- フーリエ・タッチ <http://itunes.apple.com/jp/app/id409336888?mt=8>
 - ”WIRED SECOND ANNUAL WIRED APP GUIDE” に選出 (2012/12)

小中英嗣 業績一覧

- アメリカ・教育カテゴリで”Staff Favorites”に選出 (2012/3-4)
- 特集：日本，アメリカ，ドイツ，イタリア，フランスなど 15 ヶ国以上.
- クロックス <http://itunes.apple.com/jp/app/id409119553?mt=8>
- フーリエシンセサイザ <http://itunes.apple.com/jp/app/id404166615?mt=8>
*特集：日本，ドイツ，イタリアなど 10 ヶ国以上.
- テイラートレーナ <http://itunes.apple.com/jp/app/id399732502?mt=8>
- フーリエトレーナ <http://itunes.apple.com/jp/app/id398444243?mt=8>

(2018 年 11 月 1 日現在)