

SICE Annual Conference 2018 開催報告

藤崎 泰正*

公益社団法人計測自動制御学会 (Society of Instrument and Control Engineers (SICE)) では、計測部門、制御部門、システム・情報部門、システムインテグレーション部門、産業応用部門、ライフエンジニアリング部門の全部門が集う年次大会として、SICE Annual Conference を実施しています。2018 年の Annual Conference は、9 月 11 日 (火) から 14 日 (金) までの 4 日間、奈良春日野国際フォーラムにて開催されました。関西地区で SICE の年次大会が行われるのは、国際化された形態で初の Annual Conference が 2002 年に大阪国際会議場にて開催されて以来です。今回の会場となった奈良春日野国際フォーラムは、鹿で有名な奈良公園内にあり、春日大社と東大寺に挟まれた絶好の位置にあります。和風な外観、広々とした庭園、最新の会議設備に加え、メインホールに能舞台をもつユニークな国際会議場であり、Plenary Talk を始め、いくつかの講演は能舞台にて行われました (Figures 1, 2 参照)。

SICE 2018 でも、これまでの Annual Conference と同様に、6~8 ページの原稿に対してフルペーパー査読を行う Regular Paper (掲載時も 6~8 ページ) と、2~4 ページの原稿に対してアブストラクト査読を行う Position Paper (掲載時は 2~6 ページ) の二つの投稿カテゴリーを設け、論文募集を行いました。採択論文はすべて Conference Proceedings に掲載されますが、Regular Paper として採択されたもののみが IEEE Xplore にアーカイブされます。投稿数は、Regular Paper が 173 件、Position Paper が 251 件、合計 424 件であり、採録数は、Regular Paper が 116 件、Position Paper が 275 件、合計 391 件でした。採録率は、Regular Paper が 68.8% (ただし不採択となったもののうち 52 件は Position Paper として採択)、Position Paper が 96.0% でした。また、Annual Conference 本体への参加登録者数は、事前当日をあわせ 579 名であり、そのうち海外からは 104 名でした。その他、Workshop のみの参加登録者や招待者なども含めると、参加者数が約 600 名となる規模の国際会議です。

*SICE Annual Conference 2018 実行委員長・大阪大学大学院情報科学研究科教授

Received: 1 February 2019



Fig. 1: 奈良公園と奈良春日野国際フォーラム



Fig. 2: 能舞台での Plenary Talk

会期初日の 9 月 11 日には、1 件の Tutorial “Robust PID Control: Unified Model Reference Approach” と、3 件の Workshop “New Trends in Networked Control”, “Cooperative Control for Energy Management Systems”, “Integrated Design of Energy Management System and Vehicle System” が実施されました。これらに対しては、合計で 61 名もの参加登録がありました。また、夕方には Welcome Reception を行いましたが、会議場のレストランに加えて美しい庭園も利用することができ、国際会議に相応しい雰囲気となりました (Figure 3 参照)。

9 月 12 日の最初に、本会議のアウトラインを説明する Opening Ceremony が実施され、それに引き続く 3 日間で、3 件の Plenary Talk と、65 件のセッションによる一般講演が行われました。内訳は、Special session が 4 件 (International Symposium on Smart Manufacturing and Industrial Network 2018 の 2 件を含む)、Regular session

が 22 件, Organized session が 38 件, Poster session が 1 件であり, 356 件の口頭発表と 35 件のポスター発表による構成となりました (Figure 4 参照)。

SICE 分野の最新のトピックを紹介する Plenary Talk は, 杉江俊治教授 (京都大学) による “Kernel Methods for Identification and Control”, Francesco Bullo 教授 (カリフォルニア大学サンタバーバラ校) による “Network Systems and Kuramoto Oscillators”, Martin Wollschlaeger 教授 (ドレスデン工科大学) による “Smart Manufacturing — Smart Communications?! Automation networks in the area of conflict between technological development and user requirements in industry” の 3 件が, 各日に一つずつ行われました。杉江教授の講演は, データ科学と制御理論の境界にあるシステム同定に関するものであり, Bullo 教授の講演は, ネットワーク科学とシステム理論の節点にあるネットワークダイナミクスの解析に関するものでした。一方, Wollschlaeger 教授の講演は, 近未来の製造業のフレームワークを与えるものでした。なお, Wollschlaeger 教授の講演に対しては, 一般社団法人日本電気計測器工業会 (JEMIMA) よりご支援を頂きました。この場を借りてお礼申し上げます。

9 月 13 日の夕方には, SICE 学会賞等贈呈式が開かれ, その後 Conference Banquet がホテル日航奈良にて実施されました。Banquet では, 本会議の Technical Co-Sponsor を代表して, IEEE Control Systems Society の会長でもある Bullo 教授より祝辞を頂きました。なお, 奈良に相応しく, アトラクションは雅楽になりました。

技術展示およびその関連企画は, “特別企画 SICE 2018 未来創造イベント” として, 会期中の 9 月 12 日からの 3 日間に実施されました。ポスターやデモによる技術展示とチラシによる技術紹介には 19 団体からの協力がありました (海外の企業からの技術展示も 1 件ありました)。また, 1 件の Luncheon Seminar “Machine Learning and Deep Learning: A practical approach in MATLAB” に加え, “特別ワークショップ: SICE の輪で未来を創れ!!” として 3 件, “SI 部門/制御部門ワークショップ” として 2 件, 合計 5 件のワークショップも開催されました。なお, 今回の技術展示の中には, 自動運転車の実物もあったのですが (Figure 5 参照), その様子は SICE の進める Society 5.0 に向けた活動とともに, 日刊自動車新聞 (2018.10.16) に掲載されました。

9 月 14 日の最後に行われた Closing Ceremony では, SICE Annual Conference Award の各賞の授賞式, 企業展示で実施されたスタンプラリーの抽選発表 (今年の日玉景品はドローン, スマートブレスレット, 燃料電池車の模型でした), 英文論文集 SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration で恒例となっている特集号 “Special Issue on SICE Annual Conference 2018”



Fig. 3: 庭園も使った Welcome Reception



Fig. 4: 口頭発表の風景

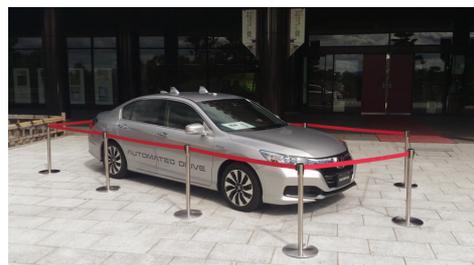


Fig. 5: 自動運転車の展示

への投稿論文募集の案内が行われました。

以上が SICE Annual Conference 2018 の実施報告になります。楽しいイベントになったという雰囲気がうまく伝わっていれば幸いです。

最後に, 会期直前の大型台風直撃により関西空港が使用不可という状況の中で, 本大会を成功のうちに終了できたことについて, 準備実施にあたった関係者各位に感謝申し上げます。特に, 一般財団法人奈良県ビクターズビューローには, 本会議を全面的にバックアップして頂きました。この場を借りてお礼申し上げます。また, プログラム委員長の高井重昌先生 (大阪大学) および組織委員長の杉本謙二先生 (奈良先端科学技術大学院大学) を始めとする実行委員会のメンバーの努力に, 実行委員長として心から謝意を表します。