講演番号:011 文献番号:20266011

学術講演会予稿集正誤表

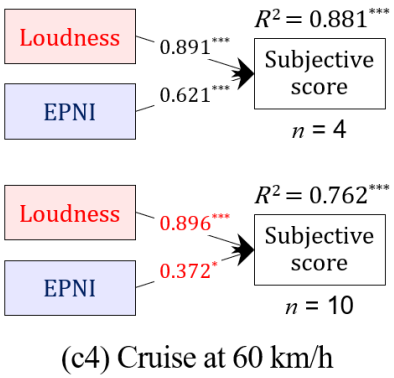
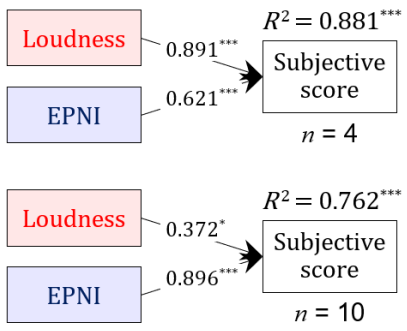
(Errata of Proceedings/Summarized Papers)

学術講演会セッション番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	セッション No.95　xEV・エネルギーマネジメント
講演タイトル （Title）	xEV の実走行状態を台上で再現する走行抵抗決定方法の要件の検討 -（第 1 報）xEV における車両ロスの現状と台上評価における課題-
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	鈴木　央一 （独）自動車技術総合機構
誤 (Incorrect)	前刷り 5 ページ目左コラム、5 行目「±1.5N」
正 (Correct)	「±2.5N」にお詫びして訂正します。

学術講演会運営事務局　event@jsae.or.jp　宛にご提出ください。
(Please send to　event@jsae.or.jp)

学術講演会予稿集正誤表

(Errata of Proceedings/Summarized Papers)

学術講演会セッション番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	セッション No.112　振動・騒音・乗り心地 II (Session No.112　Vibration, Noise, Ride Quality II)
講演タイトル （Title）	電気自動車室内音質の客観評価法　（第 3 報） 振動騒音エキスパートによる電気自動車音質指標の汎化性検証 (Objective Evaluation Method for Interior Sound Quality in Electric Vehicles (Third Report) - Verification of the Generalizability of Interior Sound-Quality Metrics for Electric Vehicles by NVH Experts -)
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	鳥居　建史 (Kenji Torii) 本田技術研究所 (Honda R&D Co.,Ltd.)
誤 (Incorrect)	図 4(c4)の下段 (The bottom part of Fig. 4(c4))  (c4) Cruise at 60 km/h
正 (Correct)	図 4(c4)の下段 (The bottom part of Fig. 4(c4))  (c4) Cruise at 60 km/h

学術講演会運営事務局　jsae@gakkai-web.net　宛にご提出ください。
(Please send to　jsae@gakkai-web.net)

学術講演会予稿集正誤表

(Errata of Proceedings/Summarized Papers)

学術講演会セッション番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	エレクトロニクス III -評価技術- No. 130
講演タイトル （Title）	物理誘導型 2 段階異常検知フレームワークによる産業用コネクタ嵌合検査
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	伊藤 龍翔 横浜国立大学
誤 (Incorrect)	**(1) Abstract 下から 3 行目** ...while CNN baselines dropped to 83.37%. **(2) 2.5 節 本文 1 行目** 外れ値に対してロバストな Modified z-score[13]を用いる. **(3) 2.5 節 式(4)直後** 対数変換後 IM 値（IM′ = log(IM)） **(4) 3.2 節 第 3 段落** 未知の異常パターンも部分的に再構成する過汎化が生じる[14]. **(5) 3.3 節 式(5)直後** 補助勾配信号として利用する設定が最良の検知性能を示した（4.3 節参照）. **(6) 4.2 節 本文末尾** 処理時間については，提案手法（Stage 2）の総処理時間 29.44 ms（前処理 20.19 ms + 推論 9.25 ms）は先行手法 1D-AE+IM（50.44 ms）比で約 42%削減されており，リアルタイム処理の範囲に収まっている. **(7) 参考文献[8]** ...35 (7), 1757–1772, 2013, doi:10.1109/TRAMI.2012.256.
正 (Correct)	**(1) Abstract 下から 3 行目** ...while CNN baselines dropped to 83.32%. **(2) 2.5 節 本文 1 行目** 外れ値に対してロバストな Modified z-score[14]を用いる. **(3) 2.5 節 式(4)直後** 対数変換後 IM 値（IM′ = log(IM + 1)） **(4) 3.2 節 第 3 段落** 未知の異常パターンも部分的に再構成する過汎化が生じる[13]. **(5) 3.3 節 式(5)直後** 補助勾配信号として利用する設定が最良の検知性能を示した（詳細は[16]参照）. **(6) 4.2 節 本文末尾**

	処理時間については，提案手法（Stage 2）の総処理時間は 15.87 ms（前処理 10.45 ms + 推論 5.41 ms）であり，先行手法 1D-AE+IM（7.26 ms）より増加するものの，信号長（約 93 ms）と比較して十分に短く，リアルタイム処理の範囲に収まっている. **(7) 参考文献[8]** ...35 (7), 1757–1772, 2013, doi:10.1109/TPAMI.2012.256.

学術講演会運営事務局　jsae@gakkai-web.net　宛にご提出ください。
(Please send to　jsae@gakkai-web.net)

学術講演会予稿集正誤表

(Errata of Proceedings/Summarized Papers)

学術講演会セッション番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	No.133 安全一般 I
講演タイトル （Title）	後方散乱光による凍結路面 μ 計測の妥当性検証
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	講演者：川原 友希 所属：東北学院大学大学院
誤 (Incorrect)	・$S_{23} = T_{12}s_3D_3 = I_0s_3D_2\frac{\tan\theta_1}{\tan\theta_2}t_{12}^2$ (3) ・$T_{21} = S_{23}\frac{\tan\theta_2}{\tan\theta_1}t_{21}^2 = I_0s_3D_2t_{12}^2t_{21}^2$ (4) ・ $I_r = S_{12} + T_{21} = I_0s_2 + I_0s_3D_2t_{12}^2t_{21}^2$ (5) ・Fig.6 – Fig.12：Normalized Intensity [-]
正 (Correct)	・$S_{23} = T_{12}s_3D_2 = I_0s_3D_2^2\frac{\tan\theta_1}{\tan\theta_2}t_{12}^2$ (3) ・$T_{21} = S_{23}\frac{\tan\theta_2}{\tan\theta_1}t_{21}^2 = I_0s_3D_2^2t_{12}^2t_{21}^2$ (4) ・ $I_r = S_{12} + T_{21} = I_0s_2 + I_0s_3D_2^2t_{12}^2t_{21}^2$ (5) ・Fig.6 – Fig.12：Normalized Intensity [A.U.]

学術講演会運営事務局　jsae@gakkai-web.net　宛にご提出ください。
(Please send to　jsae@gakkai-web.net)

講演番号:278 文献番号:20266278

学術講演会予稿集正誤表

(Errata of Proceedings/Summarized Papers)

学術講演会セッション番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	151 車両制御（151 vehicle control）
講演タイトル （Title）	パラメータ変動を考慮した深層強化学習によるパワートレイン制御系のロバスト性能向上 (Robust Performance Improvement of Automotive Powertrain Control Systems Using Deep Reinforcement Learning Considering Parameter Variations)
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	柴田洸希（Hiroki Shibata) 北海道大学大学院　工学院 (Graduate School of Engineering, Hokkaido University)
誤 (Incorrect)	Page 2, Table 2 [Statistical comparison of control methods] TD3-DR の Worst 値：1.250
正 (Correct)	Page 2, Table 2 [Statistical comparison of control methods] TD3-DR の Worst 値：1.215

学術講演会運営事務局　jsae@gakkai-web.net　宛にご提出ください。
(Please send to　jsae@gakkai-web.net)