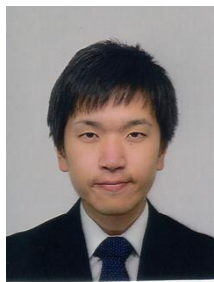


所属	電子制御工学科	氏名	酒井 一樹 SAKAI, Kazuki	
学位	博士（工学）	職名	助教	
分野等	データサイエンス, 重力波物理学			
e-mail/URL	https://www.nagaoka-ct.ac.jp/ec/labo/dsci			
キーワード	重力波, データ解析, 機械学習, 信号処理, AI/IoT			

研究分野

信号処理や機械学習を応用したデータ解析やそのためのデータ収集・転送等のシステム構築に関する研究を行っています。

[KAGRA プロジェクトへの参画]
国内の重力波観測プロジェクト KAGRA に参画し、主に以下の研究を実施しています。

重力波の観測データの解析手法の考案
重力波観測によって重力理論のさらなる検証が可能になると期待されていますが、重力波は微弱でノイズに埋もれてしまうのでデータ解析が必須であり、その手法の検討を行っています。

- ディープラーニングを用いた解析法の検討
- Hilbert-Huang 変換などの新しい手法の検討

データ転送・管理システムの開発・運用
岐阜県飛騨市にある KAGRA で取得されたデータをデータ保管サーバに転送したり、国内外の機関と共有するためのシステム開発を行っています。

- C 言語での Socket 通信やファイル生成検知
- Apache Kafka を用いた低遅延データ転送

[AI/IoT を活用したシステム構築]
様々な分野に対して AI/IoT を活用したシステムを構築する研究にも取り組んでいます。

植物生育への AI/IoT の活用
植物の生育において AI/IoT を活用し、省人化やノウハウの取得を目指します。

- 土壌データに基づく自動灌水システム
- 最適な土壌条件の分析・可視化

人体動作や生体信号の解析
人間の動作や生体信号を解析することで、技能の習得等に役立つシステム開発を目指します。

- 人間の動作をロボットに再現させる研究
- 脳波から瞑想の深さを判別する研究

最適な施設配置の提案手法
公共施設はなるべく全ての住民がアクセスしやすい場所に配置すべきといったような制約と目標を考慮した施設配置手法を検討します。

- 季節性を考慮した施設配置の検討

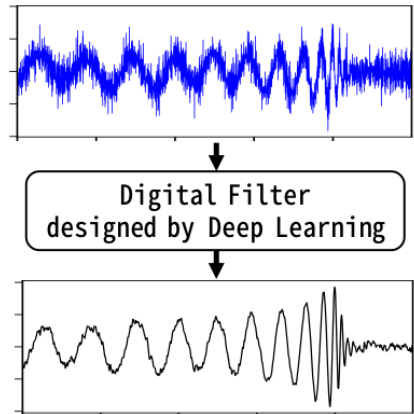


図 1: 重力波の観測データからノイズを除去するフィルタを自動設計する研究

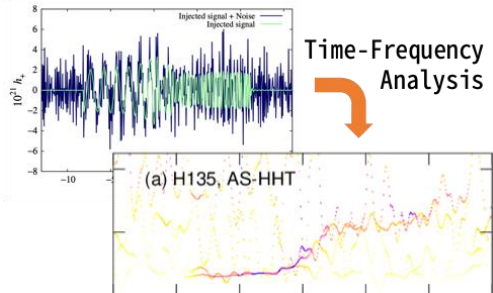


図 2: 重力波の観測データの特徴を時間周波数解析によって可視化する研究

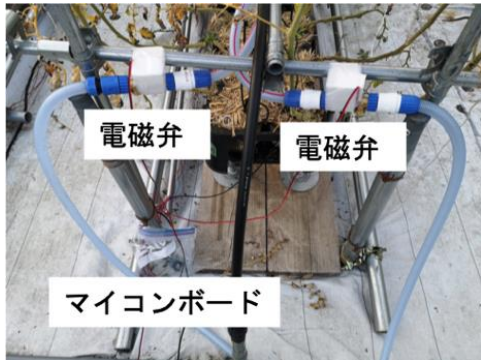


図 3: トマト栽培における自動灌水システムの構築に関する研究

興味のあること
技術PR・

ディープラーニングを始めとする機械学習や信号処理の技法を科学的課題や実問題に応用する研究に興味を持って取り組んでいます。特に力を入れているのは時系列データ分析であり、その周辺技術も含めて、次の技術シーズを持ちます。

- デジタルフィルタ理論
- Hilbert-Huang 変換などの時間-周波数解析
- CNN や RNN などのディープラーニング
- Linux サーバプログラミング
- Arduino, Raspberry Pi などの組込システム

また、長岡高専の AI・IoT のリテラシー授業で用いるプログラム開発や AI ルームの整備も担当しています。これらの経験より、

- AI を用いたデータ分析
- IoT によるデータ取得・管理の自動化

など、環境構築から運用まで一通り対応できます。お気軽にご相談ください。

特別設備

以下の研究設備を使って研究を行っています。

- データ解析用計算サーバ
- ディープラーニング用ワークステーション
- 栽培に関するデータ取得機器（土壌センサ等）
- IoT 用組込みシステム開発設備（マイコンや電子回路製作）

KAGRA に関する研究では東京大学宇宙線研究所に設置されているサーバなどの管理も担当しており、それらのサーバも用いています。

企業との連携実績

- 受託研究「小学校プログラミング教育に関する教育研究」(H29)
- 共同研究「自走式ロボットによる遠隔監視と制御技術の調査」(R03)
- 技術相談「GNSS 受信機間のパケットモニタ方法」(R03)
- 技術相談「金属加工製品の AI 自動検査装置の開発」(R04)

主な就職先
学生の

- R02 株式会社スプリックス, 株式会社 IntegrAI (起業)
R03 株式会社ジーニー



図 4: IoT リテラシー授業用のマイコンシステムとモニターページ

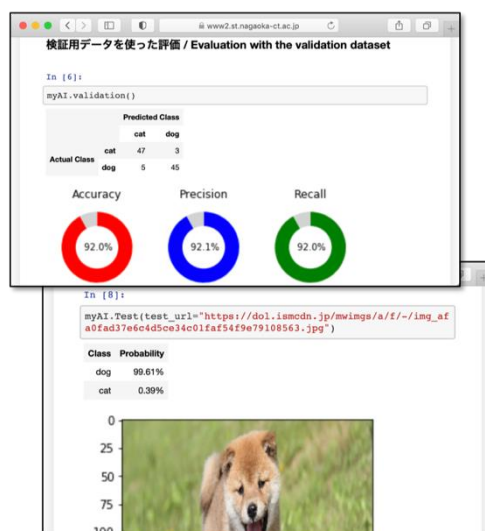


図 5: AI リテラシー授業用の教材プログラムの一部



図 6: KAGRA のサーバ（東大宇宙線研）