村松 直哉

sh.mn.nat@gmail.com

学歴

筑波大学

2018年4月-現在

修士(情報学)

図書館情報メディア研究科 図書館情報メディア専攻

指導教員: 佐藤 哲司 教授 副指導教員: 于 海涛 助教

筑波大学

2016年4月-2018年3月

学士(図書館情報学)

情報学群 知識情報·図書館学類 指導教員:落合 陽一 准教授

長野工業高等専門学校

2011年4月-2016年3月

準学士

電気電子工学科

指導教員: 宮崎 敬 教授

研究

筑波大学

2018年4月 - 現在

修士論文

・スパイキングニューラルネットワーク(SNN)と従来のニューラルネットワークを組み合わせたハイブリッドネットワークの提案。次世代ニューラルネットワークであるSNNの性能向上に貢献。

ケープタウン大学 リサーチインターン 2020年7月

・軌道最適化を用いたマルチカメラにより記録したチーターの走行解析(指導教員: Dr. Amir Patel)。

筑波大学

2016年4月-2018年3月

卒業研究

- · EC サイトのレビュー傾向の時間変化を分析。ユーザーの趣向が時間的に変化するパターンを明らかにした。
- ・レイトラッキングを用いた指向性スピーカーの音響制御に関す研究。障害物を回避して、特定の人物に音 を届けるアルゴリズムを開発。
- \cdot DeepHolo という 3 次元認識アルゴリズムを研究。深層学習と CGH を組み合わせることで、モデルの大幅な軽量化に成功。
- ・DCGAN を用いて衣装をデザインし、実際の服を制作する研究。デザイナーと協力し、実際に服を作り、NIPS のワークショップで発表。

長野工業高等専門学校

2015年4月-2016年3月

卒業研究

・小型センサネットワークを用いた屋内位置情報システムの開発と、電波強度による位置情報精度向上フィルタの提案。

技術スキル

プログラミング言語 Python, C, C++, Verilog, Shell Script,

Ruby, JavaScript, SQL

機械学習 Tensorflow, Keras, PyTorch, Scikit-learn, Chainer

ソフトウェア Git, Docker, PyBullet, Processing, Autodesk Fusion360

OS MacOS, Ubuntu, Windows, FreeNAS, CentOS ハードウェア Arduino, Mbed, PhantomX AX Metal Hexapod

PUBLICATIONS

査読あり国際会議 (登壇)

- · Liam Clark, Naoya Muramatsu, Daniel Joska, Ricky Jericevich, Fred Nicolls, Alexander Mathis, Mackenzie Mathis, Amir Patel. 2021. AcinoNet: 3D Markerless Motion Tracking of Cheetahs in the Wild. In *International Conference on Robotics and Automation* (ICRA 2021). IEEE, Xi' an, China.
- · Chun Wei Ooi, Naoya Muramatsu, and Yoichi Ochiai. 2018. Eholo glass: Electroholography glass. A lensless approach to holographic augmented reality near-eye display. In SIGGRAPH Asia 2018 Technical Briefs (SA '18), December 4–7, 2018, Tokyo, Japan. ACM, New York, NY, USA, 4 pages. DOI: https://doi.org/10.1145/3283254.3283288
- · Natsumi Kato*, Hiroyuki Osone*, Daitetsu Sato, Naoya Muramatsu, and Yoichi Ochiai. 2018. Deep-Wear: a Case Study of Collaborative Design between Human and Artificial Intelligence. In *Proceedings of the Twelfth International Conference on Tangible, Embedded, and Embodied Interaction* (TEI '18). ACM, New York, NY, USA, 529-536. DOI: https://doi.org/10.1145/3173225.3173302 (* Joint first authorship.)
- Naoya Muramatsu, Ooi Chun Wei, Takashi Miyazaki. 2017. Development of High Performance Filter for Indoor Positioning System. In *The 5th IIAE International Conference on Intelligent Systems and Image Processing 2017* (ICISIP 2017).

査読あり国際学会 (ポスター・ワークショップ)

- · Natsumi Kato, Hiroyuki Osone, Daitetsu Sato, **Naoya Muramatsu**, and Yoichi Ochiai. 2017. Crowd Sourcing Clothes Design Directed by Adversarial Neural Networks. In *NIPS 2017 Workshop* (NIPS 17).
- Naoya Muramatsu, Kazuki Ohshima, Ryota Kawamura, Ooi Chun Wei, Yuta Sato, and Yoichi Ochiai. 2017. Sonoliards: Rendering Audible Sound Spots by Reflecting the Ultrasound Beams. In Adjunct Publication of the 30th Annual ACM Symposium on User Interface Software and Technology (UIST '17). ACM, New York, NY, USA, 57-59. DOI: https://doi.org/10.1145/3131785.3131807
- · Naoya Muramatsu, Chun Wei Ooi, Yuta Itoh, and Yoichi Ochiai. 2017. DeepHolo: Recognizing 3D Objects using a Binary-weighted Computer-Generated Hologram. In SIGGRAPH Asia 2017 Posters (SA 2017), November 27–30, 2017, Bangkok, Thailand. ACM, New York, NY, USA, 2 pages. DOI: https://doi.org/10.1145/3145690.3145725
- Mose Sakashita, Yuta Sato, Ayaka Ebisu, Keisuke Kawahara, Satoshi Hashizume, **Naoya Muramatsu**, Yoichi Ochiai. 2017. Haptic Marionette: Wrist Control Technology Combined with Electrical Muscle Stimulation and Hanger Reflex. In *SIGGRAPH Asia 2017 Posters* (SA 2017). ACM, New York, NY, USA, Article 33, 2 pages. DOI: https://doi.org/10.1145/3145690.3145743

査読なし国内学会

- ・Naoya Muramatsu, Hai-Tao Yu. 2021. "Combining Spiking Neural Network and Artificial Neural Network for Enhanced Image Classification", 第 13 回データ工学と情報マネジメントに関するフォーラム (DEIM 2021).
- ・村松直哉, 佐藤哲司, 伏見卓恭. 2017. "レビュー観点の推移パターンに基づく商品属性の抽出手法", 第 9 回データ工学と情報マネジメントに関するフォーラム (DEIM2017)

株式会社ランドスケイプ 社外 *CTO*

2020年1月-現在

- ・機械学習プロジェクトの推進と社内教育に従事
- ・開発した主なシステム: 名刺用 OCR、推薦システム、PDF 解析プログラム、自然言語解析プログラムな ど多数

2018 年度未踏 IT 人材発掘・育成事業 クリエーター 2018年6月-2019年3月

- ・強化学習を用いた6足歩行ロボットの開発(プロジェクト概要)
- · 「スーパークリエーター」認定
- ・採択金額: 2,304,000 円 / 9ヶ月

ピクシーダストテクノロジーズ株式会社 エンジニア 2017年8月-2019年4月

- · 空間開発事業 KOTOWARI の立ち上げ及び、技術選定、開発
- ・3次元データ収集・処理プログラムの開発

Fixstars Corporation エンジニアインターン

2016年8月-2016年12月

・自動運転用画像認識アルゴリズムの研究開発

Fixstars Corporation エンジニアインターン

2014年8月-2014年9月

・ 車載マイコンのプログラム最適化

AWARDS

2018 2018 年度未踏 IT 人材発掘・育成事業 スーパークリエーター認定

2018 筑波大学 学生表彰 (学長表彰)

2017 DEIM 2017 学生プレゼンテーション賞.

2015 ロボカップジュニア 2015 北信越ブロック 3 位入賞

LINKS

プロフィール GitHub

https://denden047.github.io/ https://github.com/DenDen047

Google Scholar

https://scholar.google.com/citations?user=H7NhyxQAAAAJ