

2月13日(土) 23号館 23・102 コラボレーションスタジオ  
23・104 コミュニケーションスタジオ

	研究室名	テーマ番号	プロジェクトテーマ	プロジェクトメンバー
8:30	諸注意			
8:40	竹井 義法 南戸 秀仁	13ER1-01	画像処理に基づくクワッドコプターの衝突回避に関する研究	安田 誠 加藤 寿隆 山中 晶裕
		13ER1-02	クワッドコプタにおけるBraitenberg's Vehicle型構造を用いた飛行制御	金澤 維鷹
	竹井 義法	13ER1-03	生活支援ロボットのための作業空間を考慮したマニピュレータの開発	折戸 雅史
		13ER1-04	手関節の動作判別が可能なEMGアンプの開発	上田 哲之
		13ER1-05	視覚障害者のための経路誘導用移動ロボット	坂本 芳之
		13ER1-06	生活支援ロボット用エレクトリックノーズの開発	白倉 拓
		13ER1-07	半導体式ガスセンサを用いたポータブル匂い識別器	三澤 裕貴
		13ER1-08	内界センサを用いた小型二足歩行ロボットの歩行時ZMP推定	柴田 賢人 畠 元太
	南戸 秀仁	13ER1-09	アクティブタイプ放射線検出器用ZnO蛍光体の作製と評価	福士 貴大 元谷 史和
		13ER1-10	プラズマを用いた高分子フィルムの表面処理と評価	黒川 裕稀 建部 拓斗 江坂 望 向 大輔
10:10	休憩			
10:20	平澤 一樹	13ER1-11	マイクロマルチコプターのためのシミュレータの作製	井上 一帆
		13ER1-12	組み換え型ロボットにおけるネットワークを用いた操作及び情報取得システムの作製	定免 尚輝
		13ER1-13	植物を用いた生体センサの可能性に関する研究	高橋 里佳
		13ER1-14	非接触給電センサモジュールの製作	佐藤 俊介
		13ER1-15	マイクロクワッドコプターに搭載可能なモータの特性評価	中西 悟
		13ER1-16	整列移動ロボットのための相互位置推定手法の提案	西江 雅司
		13ER1-17	ジンバルシステムを用いた球体型移動体の試作	蘭幡 洗亮
		13ER1-18	インテリジェントルームにおける家電制御システムの検討	西前 貴俊 入部 和樹
11:50	休憩(昼食)			
14:00	合同セッション			
15:30	終了			

# ロボティクス学科

2月13日(土) 23号館 23・102 コラボレーションスタジオ  
23・104 コミュニケーションスタジオ

	研究室名	テーマ番号	プロジェクトテーマ	プロジェクトメンバー
8:30	諸注意			
8:40	小暮 潔	13ER2-01	ロボットによる道案内方法に関する研究	齊藤 清志郎
		13ER2-02	机上の整頓のためのロボットハンドの研究	塩津 雄大
		13ER2-03	生活支援ロボットの物体認識に基づく手渡し動作の研究	西村 彬
		13ER2-04	部分画像と全体画像に基づく衣服の認識に関する研究	林 宗吾
		13ER2-05	聴覚障害者のためのインターホンシステムの開発	吉田 孝裕
		13ER2-06	介護のための犬型ロボットの頭部の感情表出の研究	米田 圭吾
		13ER2-07	衣服の折りたたみ機構の開発	大坂 綱一
10:10	休憩			
10:20	出村 公成	13ER2-08	Kinect V2を用いた屋外での障害物検出	浅田 駿介
		13ER2-09	神経振動子による四足歩行ロボットのシミュレーション	刀塚 耀
		13ER2-10	物体認識と三次元地図生成の統合	武山 徹
		13ER2-11	小型自律生活支援ロボットminiの開発	山森 清広
		13ER2-12	癒しロボットのためのかわいさの分析とかわいいデザイン作成	堀 雄人
11:50	休憩(昼食)			
14:00	合同セッション			
15:30	終了			

# ロボティクス学科

2月13日(土) 23号館 23・102 コラボレーションスタジオ  
23・104 コミュニケーションスタジオ

	研究室名	テーマ番号	プロジェクトテーマ	プロジェクトメンバー
8:30	諸注意			
8:40	佐藤 隆一	13ER3-01	原子炉格納容器内探査機の試作及びその性能試験	覚野 佑哉 加藤 隆
		13ER3-02	高い操縦性能を有する小型無人水中航走体の試作及びその海中無線給電試験	鈴木 茜 廣瀬 智也
		13ER3-03	地下埋設型縦型貯水槽の液状化現象対策に関する研究	長谷川 智紀
		13ER3-04	マグロの尾鰭を模擬した振動翼推進機構の試作及びその性能試験	石坂 涼 和平 貴史
10:10	休憩			
10:20	太田 和彦	13ER3-05	水中音響画像を用いた目標検出の研究	原田 紘輔 山下 大貴 岡崎 拓史
		13ER3-06	水中音波による目標トラッキングの研究	嶋谷 大輝 飯田 光志 藤木 鍊
		13ER3-07	海水温変動の自動モニタリング方式の研究	上内 裕貴 小嶋 克仁 古田 大貴
11:50	休憩(昼食)			
14:00	合同セッション			
15:30	終了			

# ロボティクス学科

2月13日(土) 23号館 23・102 コラボレーションスタジオ  
23・104 コミュニケーションスタジオ

	研究室名	テーマ番号	プロジェクトテーマ	プロジェクトメンバー
8:30	諸注意			
8:40	土居 隆宏	13ER4-01	バイオマス燃焼によるエネルギー自給可能な機械システム	生藤 拓
		13ER4-02	自重補償機能を持つロボットアームの試作	井上 直哉
		13ER4-03	壁面移動ロボットの耐荷重を考慮した移動機構設計	黒羽 康史
		13ER4-04	水上活動が可能な群ロボットの研究	浅岡 佑美
		13ER4-05	多脚移動ロボットの静的安定性を維持した柔軟な歩容生成法の提案	三巻 秀平
		13ER4-06	床反力ベクトルを利用した不整地に対応可能な多脚ロボットの安定判別	水原 普賢
		13ER4-07	飛行ビークルのための不整地オートランディングシステムの開発	小松崎 友介
		13ER4-08	連結型群ロボットによる三次元構造生成	畑中 健吾
		13ER4-09	連結分離機能を有する狭隘部を移動できるロボットの研究	濱口 裕成
10:10	休憩			
10:20	藤木 信彰	13ER4-10	マルチコプターを用いた農地管理の支援	清田 翼 吉田 英仁 本江 佳純
		13ER4-11	ブレーキ装置を用いたマスタ・スレーブ型ロボットハンドによる力覚伝達	山本 敬典 武井 尚人
		13ER4-12	災害時における瓦礫内でのスコープカメラを用いた人命捜索の研究	河合 智之 谷本 真哉
		13ER4-13	中腰姿勢の補助装置の製作	武田 裕貴 木村 伸弥
		13ER4-14	制御実験教材の製作	池田 彰悟
		11:50	休憩(昼食)	
14:00	合同セッション			
15:30	終了			

# ロボティクス学科

2月13日(土) 23号館 23・102 コラボレーションスタジオ  
23・104 コミュニケーションスタジオ

	研究室名	テーマ番号	プロジェクトテーマ	プロジェクトメンバー
8:30	諸注意			
8:40	鈴木 亮一	13ER5-01	公共施設で利用できる立ち上がり動作支援装置の設計と開発	松原 啓 中山 太地
		13ER5-02	歩行動作を支援する機器の設計と開発	宮田 雄飛 古澤 拓也
		13ER5-03	筋電義手の制御のための動作識別アルゴリズムの提案	川崎 創史 山崎 太一
		13ER5-04	力感覚を伝達する手術用鉗子システムの制御方法の提案	高嶋 徹
		13ER5-05	種々の加圧バッグに対応できる栄養剤注入補助装置の開発	高橋 金
		13ER5-06	麺を食べられる自助具の設計と評価	山崎 昭輝
		13ER5-07	制御工学を学ぶ学生のための学習支援教材の作成	市田 剛崇
10:10	休憩			
10:20	河合 宏之	13ER5-08	ペダリング運動における潛力測定システムの構築	竹本 将宏 田中 竜太郎
		13ER5-09	フリーホイールを用いた下肢交互屈伸システムの構築	藤原 朋也 山崎 祐輔
		13ER5-10	AKAZEを用いたUAVの複数台追従システムの構築	越野 雅史 三浦 駿也達
		13ER5-11	医療用搬送カートのユーザインターフェースの構築	小野寺 遼 瀧上 慧
11:50	休憩(昼食)			
14:00	合同セッション			
15:30	終了			