

2月13日(水) 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

	プロジェクトメンバー	テーマ番号	プロジェクトテーマ	研究室 指導教員名
12:50	諸注意			
13:00	佐々井 翔也	1ER01	色覚異常者支援システムの開発	出村 公成
	北橋 直己	1ER02	深層学習用データ作成支援システムの開発	
	松浦 裕太	1ER03	複雑形状物体のピッキング	
	山川 武聖	1ER04	圧力センサ付き軽量立ち上がり補助装置の開発	
	安川 航平	1ER05	脳波センサを用いた遠隔操作装置の開発	
	有馬 大貴	1ER06	ステレオカメラを用いた透明物体の三次元位置推定	
	岡野 昭伍	1ER07	トイレ掃除ロボット Happy Burger の開発	
	湯田 晴也	1ER08	ペット型ロボットののための柔軟に動く背骨の開発	
	星 薫織	1ER09	リンク換装マニピュレータの機構の開発	小暮 潔
	後藤 渓太	1ER10	リンク換装マニピュレータの制御システムの開発	
	橋本 和樹	1ER11	吸着機構と指機構を組み合わせたエンドエフェクタの機構の開発	
	仲井 亮太	1ER12	対象物をすくい取るエンドエフェクタの機構の開発	
	松村 隆平	1ER13	物体の把持に適した領域の推定手法の開発	
	塚本 淳基	1ER14	会話を画像から生成する手法の開発	
	飯森 亮	1ER15	歩行者の時系列画像に基づく自律移動ロボットの行動生成手法の研究	
	青木 優	1ER16	混雑状況を考慮した経路計画手法の開発	
	小杉 崇弘	1ER17	指差し動作と音声によって指示された物体を検出するシステムの開発	
	中安 勇希	1ER18	Visual SLAMのための特徴点選択手法の研究	
	杉浦 吏駿	1ER19	VRを用いたチェアスキーシミュレータの開発と評価	鈴木 亮一 村尾 俊幸
	笹倉 秀泰	1ER20	椅子の上張り生地を楽に剥がす工具の実用化に関する検討	鈴木 亮一
	田島 和輝			
	樋田 嵩斗	1ER21	石橋の三次元モデルの試作と構造解析	
	廣澤 拳			
	安田 圭佑	1ER22	ペルチェ素子を用いた熱を感じるロボットハンドの製作	
	屋敷 一翔			
	小嶋 祐太	1ER23	デザイン性と機能性をそなえた歩行カートの提案	
	小川 諒			
	鍵山 陽介	1ER24	開き戸に付加するスマートストップ機構の提案	
	北島 里美			
	山田 尚弥	1ER25	引き戸の召し合わせ部分に装着する操作用ブレードの試作	
	北島 清敬			
	岩下 真大	1ER26	家庭で使用できる小型立ち上がり動作支援装置の設計と製作	
	松田 統志			
	関戸 伸太郎	1ER27	把持感覚を相互に表現できる装置の設計と試作	
	佐野 遥花			
佐々木 涉真	1ER28	歩行特徴の違いによる歩行アシスト装置の支援効果に関する研究		
北橋 貴博				
高橋 穂	1ER29	ゲーム性を備えた歩行訓練機器の開発と評価		
瀧 駿介				
定池 真希	1ER30	上下移動させたサイドスキャンソーナーのファンビームによる海中目標検出	太田 和彦	
緒形 翔				
鷹田 健太郎	1ER31	配列式虚像音源を用いたTRM方式		
三井 皓暉				
上所 舜	1ER32	電磁力制御による船底移動式検査ビークル		
山田 浩暉				
元澤 良輔	1ER33	極浅海域での音波伝搬の実験と解析		
佐々木 拓斗				
稲垣 遼	1ER34	道路冠水時のソーナーを用いた陥穽への落下対策		

※ 13:00 ~ 16:00 随時発表しています。

ロボティクス学科

2月13日(水) 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

プロジェクトメンバー	テーマ番号	プロジェクトテーマ	研究室 指導教員名
高橋 優斗	1ER36	ヒューマノイドロボットの起き上がり動作生成	竹井 義法
藤井 亨	1ER37	ガス源探索ドローン用プラットフォームの開発	
内藤 守			
清水 涼太	1ER38	シングルチャネル筋電センサによる複数動作可能な筋電義手の開発	
嶋形 聡太			
松本 いぶき			
関原 綜太	1ER39	EEGを用いた筋電義手の指先制御	
高橋 直也	1ER40	群制御可能なガス源探索ロボットの開発	
篠原 悠希			
佐藤 拓也			
東 大雅	1ER41	自走式除草ロボットの開発	河合 宏之
平林 正也	1ER42	自走式除草ロボットの移動制御に関する研究	
浅沼 幸輝	1ER43	内界センサを用いたZMP推定に基づく立位姿勢制御	
北村 悠輝			
西野 大地	1ER44	LRFを用いた人物追従可能な医療用搬送カート製作	
秋月 建人			
松崎 太郎			
辻 直哉	1ER45	IPSとカメラを用いた屋内環境でのUAV制御システムの構築	
遠藤 恭史			
荒木 拳尚	1ER46	脳波計によるユーザーインターフェース構築のためのリアルタイム脳波分類	
南雲 政裕	1ER47	懸垂型可動軸を有する並進翼風車の開発	
本田 大輔			
池田 直樹	1ER48	Leap Motionを用いたFES手指リハビリシステムの構築	
道下 絢斗	1ER49	モータアシストを有するFESTライクシステムの構築	
新田 圭佑			
関口 大地	1ER50	自動ギアチェンジ機構を有するFES下肢交互屈伸トライクの構築	
村田 睦			
鈴村 涼	1ER51	狭隘空間に侵入するヘビ型ロボットの製作	
堀木 大地			
田村 知也	1ER52	水没したゴルフボールを回収する伸縮ブーム機構を用いた装置の製作	
松田 雄太			
皇中 和久	1ER53	色識別による食物の位置座標・角度検出を用いた食事支援システムの製作	
鈴木 泰志			
油井 航平			
笠原 亨介	1ER54	トイレ利用を想定した下肢障害者専用車椅子の製作	藤木 信彰
加藤 幹太			
武 瞭介	1ER55	自転車乗車中の高齢者のための周辺視野の動体情報検知を補うデバイス開発	
高家 鴻我			
上 翔悟	1ER56	ロータリーアクチュエータとモータを用いた跳躍と歩行のための脚機構の試作	土居 隆宏
今井 祐介	1ER57	エアシンダとモータを用いた跳躍と歩行のための脚機構の試作	
宮川 和也	1ER58	胴体に能動車輪を有する脚車輪ハイブリッドロボットの開発	
金井 広行			
河合 滉	1ER59	ティルトロータ方式を用いた球形移動体の制御	
遠藤 靖	1ER60	ネジ送りをを用いた飛行ビークルの不整地着陸機構	
石岡 興喜	1ER61	ロボット駆動のためのバイオマス発電によるエネルギー獲得の研究	
木村 考志	1ER62	太陽光発電装置のコンテナ自動格納機構の開発	
野田 大樹	1ER63	ロボットによる害獣対策のためのカメラ画像処理	
竹内 健	1ER64	壁面移動ロボットのための自重補償機構を有するロボットアームの開発	
古海 佑樹	1ER65	家庭用壁面移動ロボットの音声インターフェースの開発	
山村 寛貴	1ER66	壁面移動ロボットのカーブ追従機構の開発	
田中 祐一郎	1ER67	連結分離および受動屈曲機能を有する狭隘不整地移動ロボットの機構と制御	
寺村 信哉			
今泉 瑛美	1ER68	水難救助のための浮上装置の試作	
川合 海聡	1ER69	吸着移動機構の試作と評価	
山田 颯汰	1ER70	とげの往復運動を用いた移動機構の開発	

※ 13:00 ~ 16:00 随時発表しています。

2月13日(水) 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

プロジェクトメンバー	テーマ番号	プロジェクトテーマ	研究室 指導教員名
萩田 史郎	1ER71	球体型移動体の飛行制御のためのシミュレータの作製	平澤 一樹
小野 響	1ER72	ガスセンサを用いたコーヒーの匂い評価	
岸下 蒼依	1ER73	見守りシステムのためのクラスタリング手法の検討	
尾崎 菜奈	1ER74	アンドロイド端末を用いた簡易コミュニケーションロボットの開発	
原野 貴洸	1ER75	簡易植物生体電位計測装置の開発	
吉田 誉	1ER76	ドップラセンサを用いた非接触による心拍信号の検出	
高橋 奈々	1ER77	転がり移動を行う球体型移動体の開発	
高倉 啓祐	1ER78	水晶共振回路を用いた植物茎内水分計測手法の検討	
風間 慎	1ER79	IoTサーバーを用いた室内環境情報収集システムの作成	
戸潤 健	1ER80	植物生育管理のための土壌電気伝導度センサの開発	
中平 昌宏	1ER81	狭隘な空間における複数台ドローンの衝突回避	村尾 俊幸
大窪 晃平			
稲葉 優樹	1ER82	視覚フィードバックを用いたドローンの領域回避制御	
伊藤 拓也			
國重 一樹	1ER83	光電センサを用いた移動体の制御	
小松 俊介			
小塩 祐亮	1ER84	人間オペレータを取り入れた複数台移動ロボットの制御に関する研究	
万代 貴斗	1ER85	移動ドローンポートの着陸補助に向けた制御	
吉田 智			
表 祐誠	1ER86	二関節筋構造の導入を目指した電動長下肢装具の製作	
川畑 伶太			
小澤 圭吾	1ER87	二関節筋構造を組み込んだ脚ロボットに関する一研究	
鈴木 志昇	1ER88	LQR電力需給ネットワークに対するVCGメカニズムのシミュレーション検証	
16:00	終了		

※ 13:00 ~ 16:00 随時発表しています。