

ロボティクス学科 2月13日(金)

■ 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
13:20	諸注意			
13:30	田中 航平	1ER01	コンビニエンスストアにおける商品陳列廃棄用ロボットの開発	出村 公成
	島田 拓弥			
	厚地 秀忠	1ER02	コンビニエンスストアにおける陳列廃棄用多機能電動棚の開発	
	岡崎 友哉	1ER03	LLM成果物の知識再利用を支援する協調知能基盤「AniCre OS」の設計と実装	
	三國 あい	1ER04	楽器の練習をサポートする小型ロボットの開発	
	高橋 大空	1ER05	3自由度ソフトアクチュエータを用いた多方向把持ハンドの開発	
	塚越 倭	1ER06	釣り糸人工筋肉を用いたロボットハンドの開発	
	水上 和哉	1ER07	事故多発交差点におけるMARLを用いた協調制御システムの開発	
	林 蒼生	1ER08	ロボット基盤モデルを用いた陳列廃棄作業自動化の開発	鈴木 亮一
	大澤 慎太郎			
	岡澤 光希	1ER09	軽度の運動を促進するVRコンテンツの提案	
	住和 佑真			
	出村 朱里	1ER10	認知機能の維持を目的としたVRレクリエーションシステムの提案	
	栃木 光希	1ER11	振動工学実験の理解を深めるためのメタバース空間の構築とその評価	
	大西 陽仁	1ER12	イチゴ摘果ロボットの遠隔操作支援システムの構築	
	佐々木 健太	1ER13	高齢者の生活状態をリアルタイムで表示できる見守りシステムの提案と試作	
	滝澤 友克	1ER14	3次元コンテンツを活用した土木インフラ技術者育成のための教材開発	竹井 義法
	寺井 一真	1ER15	イチゴの光合成を促進するための二酸化炭素滞留装置の提案と試作	
	大木 結愛	1ER16	障害物回避が可能な物理・化学センサを有する匂い源探索ロボットの開発	
	草田 悠稀	1ER17	多点EMG計測を用いた多自由度筋電義手の開発	
	都築 駿一			
	浅野 裕策	1ER18	触覚フィードバック可能な筋電義手の実現に向けた力覚センサの評価	
	小柳 晴紀			
	山口 天紀	1ER19	小型ヒューマノイドにおけるZMP推定とVAEによる遊脚接地検出	
	濱口 敏明	1ER20	遠隔農業支援における視覚情報共有のためのカメラ画像に対する画質改善技術の評価	河合 宏之
	水野 佳貴	1ER21	LLMを用いたマニピュレータの物体把持における手先姿勢の生成	
	藤田 大智	1ER22	苺栽培の受粉作業自動化に向けたドローン制御システムの開発	
	桶 航平	1ER23	OpenSimとPythonを用いたFESベダリングシミュレータの構築	
	久峯 柊二			
	筆林 さと	1ER24	実データに基づく筋骨格モデルを用いたFES上肢屈伸運動制御手法の提案	
	小山 莉央			
	溪口 晴	1ER25	強化学習の理解を深めるための実践型プラットフォームの構築	
	櫻井 翔彪	1ER26	モロー反射再現ロボットにおけるガウスカーネルによる姿勢評価	土居 隆宏
	伊藤 珠羽	1ER27	経路探索のための強化学習を用いたFESTライクシステムの構築	
	岩瀬 琉青			
	杉山 佑希	1ER28	4輪メカナムホイールロボットに対する視覚情報を用いたユーザインターフェースの構築	
	石川 翔大	1ER29	3Dプリンタを前提とした量産型4足歩行ロボットの設計	
	山崎 大輝	1ER30	爬虫類型4足歩行ロボットにおける歩容計画のためのSLAMを用いた環境地図生成	
	笹田 蓮人	1ER31	エネルギー自給型ロボットのための省自由度アーム機構の開発	
	小坂 柊斗	1ER32	ワイヤー駆動型獣害対策ロボットの開発	
	辰野 陽輝	1ER33	床下点検用ヘビ型ロボットの開発	伊藤 恒平
	堀内 涉伍	1ER34	地中を掘削するミズ型ロボットの開発	
	吉村 将	1ER35	体表にリフレットを有する水中ロボットの開発	
	浅倉 唯那	1ER36	連結分離可能な群ロボットのシミュレーション	
	大門 昂平	1ER37	遠隔操作ロボットを用いた 簡易環境放射線モニタリング	
	森岡 駿介	1ER38	MediaPipe と深層学習による身体動作認識に関する基礎的研究	
	岡部 友哉	1ER39	Mediapipeを用いた手指ジェスチャによるドローン制御インターフェースの研究	
	唐木 亮太	1ER40	音声指令に基づくドローン操作のための認識精度改善に関する研究	
	古川 凌	1ER41	音声波形の再合成を通じた話者特徴の理解に関する研究	伊藤 恒平
	腰原 佳樹	1ER42	転移学習を用いた画像認識モデルを応用したマルチコブタの誘導	
	井崎 将太郎	1ER43	物体認識結果を用いた自律ドローンの視覚誘導制御	
	中尾 航	1ER44	UWBを用いたセクション切り替えアルゴリズムによる位置推定	
	西本 拓未	1ER45	モーフィング翼の設計・製作および風洞試験のための基礎的研究	
	佐藤 俊太郎	1ER46	狭小空間探索を目的とした超音波センシングドローンの開発	
	山村 拓巳	1ER47	自由配置推力モジュール型無人機における6分力生成と推力配分法の研究	

※ 13:30 ~ 15:30 随時発表しています。

ロボティクス学科
2月13日(金)

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	
15:30	庄古 健人	1ER48	イヤークラフ型イヤホンを用いた感覚フィードバック付き電動義手の開発	藤木 信彰	
	田丸 遼河	1ER49	障害物を飛び越える機構を搭載した小型ロボットの製作		
	小谷 航大	1ER50	古生物を模した水中探査ロボットの製作		
	船戸 一真	1ER51	VRを用いた公道復帰支援のための運転シミュレータの開発		
	森本 楓心				
	山下 祐貴	1ER52	オムニホイールと磁石を用いた窓ガラス清掃ロボットの製作	村尾 俊幸	
	穴田 悟盛	1ER53	複数ドローンの視覚情報による制御バリア関数を用いた地上機の制御に関する研究		
	柴田 爽真	1ER54	MRヘッドセットを用いたガウス過程回帰によるドローンの制御に関する研究		
	松浦 脩人				
	高橋 稜	1ER55	強化学習による経路生成と障害物回避を考慮したドローンの制御に関する研究		
	草川 眞司				
	竹谷 太志	1ER56	動的障害物環境下におけるLiDARを用いた移動ロボットの経路計画手法の比較評価		
	佐々木 陸				
	入山 里桜	1ER57	モデル予測制御を用いた移動ロボットの軌道追従制御に関する研究		
	石丸 哲基				
	終了				

※ 13:30 ～ 15:30 随時発表しています。