

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			
田中 航平 島田 拓弥 厚地 秀忠 岡崎 友哉 三國 あい 高橋 大空 塚越 倭 水上 和哉 林 蒼生 大澤 健太郎 岡澤 光希 住和 佑真 出村 朱里 柄木 光希 大西 陽仁 佐々木 健太 滝澤 友克 寺井 一真 大木 結愛 草田 悠稀 都築 駿一 浅野 裕策 小柳 晴紀 山口 天紀 濱口 敏明 水野 佳貴 藤田 大智 桶 航平 久義 栄二 筆林 さと 小山 莉央 渓口 晴 櫻井 翔彪 伊藤 珠羽 岩瀬 琉青 杉山 佑希 石川 翔大 山崎 大輝 笛田 蓮人 小坂 栄斗 辰野 陽輝 堀内 涉伍 吉村 将 浅倉 唯那 大門 昂平 森岡 駿介 岡部 友哉 唐木 亮太 古川 凌 腰原 佳樹 井崎 将太郎 中尾 航 西本 拓未 佐藤 俊太朗 山村 拓巳	1ER01 1ER02 1ER03 1ER04 1ER05 1ER06 1ER07 1ER08 1ER09 1ER10 1ER11 1ER12 1ER13 1ER14 1ER15 1ER16 1ER17 1ER18 1ER19 1ER20 1ER21 1ER22 1ER23 1ER24 1ER25 1ER26 1ER27 1ER28 1ER29 1ER30 1ER31 1ER32 1ER33 1ER34 1ER35 1ER36 1ER37 1ER38 1ER39 1ER40 1ER41 1ER42 1ER43 1ER44 1ER45 1ER46 1ER47	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 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 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 楽器の練習をサポートする小型ロボットの開発 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 釣り糸人工筋肉を用いたロボットハンドの開発 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 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 軽度の運動を促進するVRコンテンツの提案 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 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 イチゴ摘果ロボットの遠隔操作支援システムの構築 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 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 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 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 多点EMG計測を用いた多自由度筋電義手の開発 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 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 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 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 OpenSimとPythonを用いたFESペダリングシミュレータの構築 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 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 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 経路探索のための強化学習を用いたFESトライクシステムの構築 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 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 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 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 ワイヤー駆動型獣害対策ロボットの開発 床下点検用ヘビ型ロボットの開発 地中を掘削するミミズ型ロボットの開発 体表にリプレットを有する水中ロボットの開発 連結分離可能な群ロボットのシミュレーション 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 MediaPipeと深層学習による身体動作認識に関する基礎的研究 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 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 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 転移学習を用いた画像認識モデルを応用したマルチコプタの誘導 物体認識結果を用いた自律ドローンの視覚誘導制御 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 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 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 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	諸注意 出村 公成 鈴木 亮一 竹井 義法 河合 宏之 土居 隆宏 伊藤 恒平

※ 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
庄古 健人	1ER48	イヤーカ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	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	
山下 祐貴	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	
穴田 悟盛	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	
柴田 爽真	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	
松浦 倭人	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	
高橋 稜	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	
15:30		終了	村尾 俊幸

※ 13:30～15:30 随時発表しています。