

実施日: 2017年12月04日(月) 場所: 643

No.	時間	学生氏名	学生番号	発表題目	指導教員	進行者
1	11:00 ~ 11:14	おおはら ともき 大原 知樹	414 - 022	移動ロボットに搭載可能な見かけの制御系の構築	牛田 俊	司会者 おく ひろし 奥 宏史
2	11:14 ~ 11:28	まつもと たいき 松本 大樹	413 - 128	RCサーボモータのパラメータ同定実験	牛田 俊	
3	11:28 ~ 11:50	たかぎ みさき 高木 美咲 おぎの ゆうた 荻野 雄太	414 - 055 414 - 126	倒立振り子とドローンの軌道追従制御系設計	牛田 俊	計測者 しげまつ 重松
11:50 ~ 12:40 昼休憩						
4	12:40 ~ 13:07	ばん ゆうじ 伴 勇治 しらかわ みずき 白川 瑞樹 たにがわ りょう 谷河 涼	613 - 079 614 - 046 614 - 055	ドローンの直線軌道追従飛行を行うための研究	奥 宏史	司会者 うした しゆん 牛田 俊
5	13:07 ~ 13:29	ふくはら としき 福原 俊樹 やまだ あつし 山田 淳史	614 - 072 614 - 095	鉄道車両の自動運転におけるホームへの停車時の最適運行計画の設計	奥 宏史	計測者 こいで 小出
6	13:29 ~ 13:43	こが たつや 古賀 達也	614 - 033	車両型LEGO MINDSTORMS EV3の直進走行のためのフィードバック制御実験	奥 宏史	
13:43 ~ 13:50 休憩						
7	13:50 ~ 14:12	かじま ともき 梶間 友季 にき ともあき 二木 知亮	414 - 031 414 - 079	視覚センサを利用した小型二足歩行ロボットの見まね動作	牛田 俊	司会者 おく ひろし 奥 宏史
8	14:12 ~ 14:26	なかもり げんき 中森 元基	413 - 098	LEGOを用いたロボットアーム系の非線形に対する補正法の提案	牛田 俊	計測者 みよし 三好
9	14:26 ~ 14:40	はまにし しゆん 浜西 俊	414 - 087	眼鏡のレンズ形状測定における測定誤差の評価	牛田 俊	
14:40 ~ 14:50 総括						

発表時間	発表者1名 : 14分(発表8分, 質疑応答6分) 発表者2名 : 22分(発表12分, 質疑応答10分) 発表者3名 : 27分(発表15分, 質疑応答12分)
ベル	1鈴: 発表終了時間3分前 2鈴: 発表終了時間 3鈴: 質疑応答終了時間