

2017年度 合同卒研報告発表プログラム

実施日: 2018年2月14日(水) 場所: 552

No.	時間	学生氏名	学生番号	発表題目	指導教員	進行者
1	9:30 ~ 9:48	吉野 涼太郎	414 - 119	ボールバーを用いた5軸マシニングセンタの補間運動精度試験方法の検証	井原 之敏	司会者 土井
		岸谷 康平	414 - 131			
2	9:48 ~ 10:01	田窪 耕一郎	414 - 058	学生グランプリ用のプレス金型製作	井原 之敏	計測者 しげまつ 重松
3	10:01 ~ 10:14	荻野 雄太	414 - 126	システム同定により得られたモデルに基づくドローンの飛行制御	牛田 俊	
10:14 ~ 10:24 休憩						
4	10:24 ~ 10:42	梶間 友希	414 - 031	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 みよし 三好
		二木 知亮	414 - 079			
5	10:42 ~ 10:55	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	計測者 こいで 小出
6	10:55 ~ 11:08	池田 篤史	414 - 007	ミルターニングにおける加工模様に関する研究	井原 之敏	
11:08 ~ 11:18 休憩						
7	11:18 ~ 11:36	富 翔太	414 - 001	小型NCフライス盤の整備	井原 之敏	司会者 しげまつ 重松
		吉水 啓之	414 - 120			
8	11:36 ~ 11:49	中森 元基	413 - 098	LEGOを用いたロボットアーム系の非線形性に対する補正法の提案	牛田 俊	計測者 しげまつ 土井
9	11:49 ~ 12:02	浜西 俊	414 - 087	メガネのレンズ形状計測時の測定誤差に対する一考察	牛田 俊	
12:02 ~ 13:00 昼休憩						
10	13:00 ~ 13:18	池田 凌基	414 - 008	グラファイトのパニング加工に関する研究	井原 之敏	司会者 こいで 小出
		小澤 千弥	414 - 028			
11	13:18 ~ 13:31	高木 美咲	414 - 055	台車型倒立振子の軌道追従と振子の安定化制御	牛田 俊	計測者 みよし 三好
12	13:31 ~ 13:44	松本 大樹	413 - 128	コンプライアンス制御のためのRCサーボモータのパラメータ同定実験	牛田 俊	
13:44 ~ 総括						

発表時間	発表者1名 : 13分(発表8分, 質疑応答5分) 発表者2名 : 18分(発表12分, 質疑応答6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