

ロボティクス学科 2月14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

13:20	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
	諸注意			
13:30	田中 悠太	1ER01	コンビニエンスストアにおける商品陳列廃棄システムの開発	出村 公成
	坂崎 大氣			
	若林 晃太	1ER02	ジャミング転移を利用したマルチグリッパの開発	
	山下 祐平	1ER03	ビタミンB2を用いた可食透明ARマーカの作成	
	永井 雄也	1ER04	フェイストラッキングと集中力を脳波データとの比較による新たな評価アプローチ	
	竹内 大貴	1ER05	マッキンペン型人工筋肉を用いたロボットハンドの製作	
	田中 裕也	1ER06	骨格座標を用いた目覚ましシステムの開発	
	間宮 歩希	1ER07	生活支援ロボットハッピーロボットの外装開発	
	瀧川 紘平	1ER08	長時間稼働を可能にする研究用パペットロボットの開発	
	辻内 直隆	1ER09	XRを用いた調理支援システムの開発	小暮 潔
	和田 隼典	1ER10	指文字学習支援システムの開発	
	鈴木 洸	1ER11	冷蔵庫内の情報可視化システムの開発	
	杉山 拓海	1ER12	シミュレーション上での運転操作学習支援手法	
	堀 陽真	1ER13	模擬授業改善のための発言内容解析	
	西村 悠佑	1ER14	家庭菜園支援のためのスマートフォンアプリケーションシステムの開発	
	岩崎 圭二郎	1ER15	強化学習を用いた羽ばたきロボットの行動生成	
	西島 旭彦	1ER16	障害物が存在する水中環境下での自律移動ロボットの行動生成手法の開発	
	河平 慎一	1ER17	悪天候時における自動運転のための交通標識認識精度向上手法の開発	
	新田 悠人	1ER18	上半身の運動を意欲的に行えるVRシステムの提案と評価	鈴木 亮一
	原田 大輝			
	勝二 国志	1ER19	下肢の筋運動とバランス運動を行うVRシステムの提案	
	安田 匠			
	齋藤 颯	1ER20	いちごの光合成を促進するための二酸化炭素滞留装置の設計と製作	
	三沢 健太郎	1ER21	イチゴ摘果用遠隔ロボットの操作性と視認性を向上させるシステムの提案	
	吉沢 雄人			
	伊丹 祐道	1ER22	高齢者の生活の状態を把握できる見守りシステムの提案	
	小林 零士			
	坂井 瞭太	1ER23	介護予防を目的とした旗揚げゲームシステムの提案	竹井 義法
	龍崎 真太郎	1ER24	調理作業を支援する配膳サポートアームの提案と試作	
	高崎 岳	1ER25	筋電義手制御のための随意運動時におけるEMG信号の評価	
	中山 孝介	1ER26	小型二足歩行ロボットにおけるソフトセンサに基づく姿勢制御	
	西川 拓範	1ER27	温湿度センサネットワークによる環境計測システムの開発	
	九島 真之助	1ER28	遠隔作業支援のためのXR空間情報共有システムの開発	
	芳賀 大聖			
	西 優大	1ER29	遠隔作業支援のための視覚情報に基づくマニピュレータ動作生成	
	山口 翔大			
	黒澤 歩夢	1ER30	ガス源探索ロボット用ガスセンサアレイのガスブルーム内における応答評価	
	東 立起			
	橋口 楓子	1ER31	水中ドローンによる撮影画像の画質改善に関する研究	河合 宏之
	池岡 美佳	1ER32	多脚歩行ロボットの不整地適応に関する研究	
	玉村 馨子	1ER33	部分空間同定法に基づく混合ガスに対するガスセンサ応答解析	
	伊藤 颯斗	1ER34	歩行動作を考慮したFES上下肢運動システムの構築	
	横山 巧			
	吉田 裕朗	1ER35	機能的電気刺激を用いた上肢の屈伸・回転運動システムの構築	
	土井 宏太	1ER36	FESTライクを用いたVRマルチプレイ走行シミュレータの構築	
	松井 悠真			
	恵比寿 大河	1ER37	姿勢と重心の可視化による立ち上がり動作改善補助システムの構築	
	浜屋 克弥			
	白井 亨	1ER38	シングルアームパンタグラフ機構を用いたモロー反射再現ロボットの構築	
	高橋 ヒカル			
	浦 裕也	1ER39	3輪移動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	
	小作 涼真			

※ 13:30 ~ 15:30 随時発表しています。

ロボティクス学科 2月14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
村山 瑛大	1ER40	4足歩行ロボットの経路計画と不整地適応	土居 隆宏
竹田 奏楽	1ER41	4足歩行ロボットのデプスセンサを用いた地形適応動作	
中村 一樹	1ER42	チープ4脚ロボットの開発	
馬場 涼生	1ER43	ワイヤー駆動型獣害対策ロボットの撃退機構の設計と制御	
洲上 雄生	1ER44	ワイヤー駆動型獣害対策ロボットの傾斜に適応した制御	
二上 純哉	1ER45	エネルギー自給型ロボットの採餌行動のための経路探索アルゴリズム	
大橋 琉士	1ER46	枯れ葉バイオマス利用エネルギー自給型ロボットのエネルギー効率向上のための機構構成	
奈良 那々美	1ER47	音声と動きを利用したコミュニケーションロボットの開発	
前濱 桂太	1ER48	プロペラ推進式壁面移動ロボットの開発	
中田 隆雅	1ER49	床下点検のためのヘビ型ロボットの開発	
三島 唯伽	1ER50	移動作業可能な惑星ローバによる建設作業のシミュレーション	村尾 俊幸
川端 航己	1ER51	俯瞰視点によるセンサ範囲を考慮した群ロボットの持続的被覆制御に関する研究	
杉本 勝汰	1ER52	地図生成とイメージ判別を用いたアーム把持移動ロボットに関する研究	
今井 琉稀			
伊藤 大悟	1ER53	道路走行を考慮した複数ドローン・地上機の視覚フィードバック制御に関する研究	
高橋 雄飛	1ER54	カメラを用いた障害物回避を考慮したドローンの軌道追従制御に関する研究	
鳴海 勇希			
鈴木 駿太	1ER55	Raspberry Piを用いた複数台Telloの衝突回避制御に関する研究	
樋口 大樹			
松井 怜	1ER56	1脚ロボットにおけるばねダンパ接触モデルを用いた跳躍数値シミュレーションに関する研究	
佐藤 大輝			
有川 知慧			
川田 圭祐			
水野 亨紀			
井上 拓真			
森永 裕稀			
廣島 清音	1ER62	太陽電池角度変更機構によるマルチコプタの飛行時間の延長に関する研究	藤木 信彰
青木 心路	1ER63	地磁気を用いたクアッドコプタの耐故障制御に関する研究	
金森 優輝	1ER64	アスパラガスの収穫支援ロボットの製作	
中川 昌俊			
柳川 琉	1ER65	アイリス機構を用いたボトルケーサーロボットハンドの製作	
浅沼 大貴			
中村 亮大	1ER66	音声認識を用いた自動食事支援装置の製作	
北村 啓翔			
黒崎 晃太郎	1ER67	ソフトハンドを用いたロボットアームによるミカンの袋詰め	
下村 彼方			
長井 哲平	1ER68	モーションシミュレータを用いた運転手の公道復帰支援	
溜池 龍輝			
西村 優輝	1ER69	前腕欠損者のためのロボットハンドの製作	
小林 伸			
15:30	終了		

※ 13:30 ~ 15:30 随時発表しています。