

ロボティクス学科

2月20日(土) 7号館 7・4F

8:55	研究室名	テーマ番号	プロジェクトテーマ	プロジェクトメンバー
	開 始 (諸注意)			
9:00	南戸・竹井	20ER1-01	二足歩行ロボットにおけるZMPの近似推定	近藤 慶一 珍田 亨 三上 直人
		20ER1-02	X線イメージセンサ用輝尽性蛍光体の開発	徳森 正裕
		20ER1-03	ZnOのエキシトン発光を用いた中性子検出用シンチレータ	北村 文哉 熊倉 孟紀
		20ER1-04	火災検知用匂い識別センサアレイの開発	太田 祐輔 加藤 貴大
		20ER1-05	ガラス線量計を用いた環境放射線計測	大川 遼子 千葉 基
		20ER1-06	ガラスのラジオフォトルミネッセンスを用いた放射線センサ	大月 俊和 高田 真一 谷口 亮太
		20ER1-07	匂いセンサアレイを用いたのコーヒーの品質評価	多塚 洋平 宮部 格
		20ER1-08	水晶振動子式ガスセンサの機能設計と評価	今井 裕介 成瀬 泰充 丸山 隼
		20ER1-09	匂いライトレースロボットの開発	久保田 雅俊 高田 陽介 瀧澤 脩平
		20ER1-10	MOCVD法によるBi系酸化物高温超伝導薄膜の作製と評価	大塚 遼祐 柳川 雄希
	出村	20ER1-11	実環境での走行を目的とした自律移動ロボットの開発	島野 広之 山内 啓右
		20ER1-12	ボールのリアルタイム位置推定	小森谷 佑一
		20ER1-13	ヴァイオリン自動演奏装置の開発	四茂野 俊明
	高村	20ER1-14	2足歩行ロボットの車輪による走行	大形 祥平 馬場 耕二
		20ER1-15	凹凸面を移動する4足車輪型ロボット	高橋 和也
		20ER1-16	段差を移動する4足歩行ロボットの制御	八村 優樹
		20ER1-17	柔らかい凹凸面を移動する4足歩行ロボットの制御	大田 悟志
		20ER1-18	柔らかい面を移動する6足歩行ロボットの制御	多谷 真一
		20ER1-19	引っ張りに適した6足歩行ロボットの歩容	船戸 和幸
		20ER1-20	4足歩行ロボットの姿勢による安定性について	上野 洋介
		20ER1-21	4足歩行ロボットの歩容による速度制御	村山 佳紀
		20ER1-22	ハイブリット式3足歩行ロボットの製作と制御	村上 友洋
		20ER1-23	2輪型倒立振り子ロボットの画像認識による姿勢制御	大田 賢史
	河合	20ER1-24	RFIDと視覚情報を用いた荷物搬送ロボットの製作と制御	岩尾 真之 森本 章太郎
		20ER1-25	重複する側ヒレ推進器を搭載した自律型水中ロボットの製作と制御	安藤 史浩
		20ER1-26	リンク機構と腰軸を有する四足歩行ロボットの製作	大島 知也 龍前 幸太郎
		20ER1-27	視覚情報を基に落下物を受け止めるロボットの製作と制御	中嶋 啓貴 橋本 龍馬
	光永	20ER1-28	転倒時に自力復帰可能な爬虫類型4足歩行ロボットの製作	守田 皓
		20ER1-29	人を乗せて案内するロボットの開発	按田 翔悟 伊藤 直也 江崎 大樹
		20ER1-30	視線・瞬きを利用したユーザインタフェースの開発	向 啓志 矢部 直樹
		20ER1-31	小型パートナーロボットの開発	加藤 泰平 奥田 高宏
		20ER1-32	人工筋肉を用いた小型ロボットの開発	酒井 岳志 田辺 朋之
		20ER1-33	電子書籍のユーザインターフェースの設計と試作	石丸 貴大 奥出 洋平
10:30	休 憩			

	研究室名	テーマ番号	プロジェクトテーマ	プロジェクトメンバー
10:40	小林・鈴木(亮)	20ER1-34	バイラテラル制御を用いた遠隔手術用鉗子システムの研究	関 宏之 関澤 龍太
		20ER1-35	容易に取り付け可能な車椅子の補助装置の設計開発と制御	長谷川 洋 村松 靖典
		20ER1-36	食事支援用ロボットアームの開発・試作	住田 恭祐 馬場 健太
		20ER1-37	不整地走行ロボットの車輪開発と走行性能の評価	吉村 悟史
		20ER1-38	自然な立ち上がりを再現する補助システムの設計・開発	細野 貴司
		20ER1-39	視覚情報により把持動作を行うロボットハンドの開発・試作	山舖 正人 新井 達也
		20ER1-40	台車間の反力を一定に保つ追従台車の制御	鳥居 英将 林 侑毅
		20ER1-41	凹凸面に一定の圧力をかける装置の水平方向の制御に関する研究	藤田 純太
	佐藤(隆)	20ER1-42	把持と掌背屈の動作を可能にした筋電義手の開発	瀧浪 雄介 山崎 堅吾
		20ER1-43	側ヒレで推進する水中ロボットの製作と評価	柳沼 光
		20ER1-44	UV(水中無人機)およびUSV(水上無人機)による協調制御	本嶋 習学 山本 博之
		20ER1-45	高粘性流体中を波動型鞭毛により推進するロボットの研究	関川 剛史 藤本 拓也
		20ER1-46	高粘性流体中を螺旋型鞭毛により推進するロボットの製作	西 陽太 八木 翼
		20ER1-47	ホタテガイのジェット推進機構を用いたロボットの製作	新美 光 溝内 哲平
	藤木	20ER1-48	カメラ型ロボットによる泥上および水上推進機構の開発	近藤 展史 松岡 友則
		20ER1-49	砂浜のゴミを集めるロボットの製作	武田 直紀 長尾 光紘
		20ER1-50	階段昇降ロボットの製作	堀川 慎也
		20ER1-51	食事支援ロボットアームの製作	岡田 知大 河野 聡志
		20ER1-52	コイルバネ型の形状記憶合金を用いたハンドの製作	安藤 祐貴 相馬 孟
	土居	20ER1-53	カタツムリを規範とする腹足移動ロボットの製作	清水 優企
		20ER1-54	法面作業用4足歩行ロボットの動作生成用ライブラリとシミュレータの開発	栗田 知明 城井 麻帆
		20ER1-55	法面作業用4足歩行ロボットのアクチュエータ特性を考慮した動作	久保田 友也
		20ER1-56	法面作業用4足歩行ロボットの動作検証用小型プラットフォームの開発	中森 修 中山 和樹
		20ER1-57	法面作業用4足歩行ロボットの脚-ワイヤ協調動作	諸野 吉晴
		20ER1-58	飛行ビークルのための多脚型対地適応システムの研究	西澤 裕章 澤田 隆之
		20ER1-59	捕食ロボットの研究	佐川 光康 西村 陽佑
		20ER1-60	捕食ロボットのエネルギー自給に関する研究	北本 雄也
		20ER1-61	捕食ロボットの機構に関する研究	宮島 優太
20ER1-62		捕食ロボットの制御に関する研究	中嶋 久真	
12:10	20ER1-63	不整地における多脚移動ロボットの揺動抑制歩容制御	武田 英起	
	20ER1-64	移動ロボットのための不整地三次元計測システムの開発	笹川 敬正	
13:00	休憩(昼食)			
15:00	合同セッション(全研究室)			
	終了			