

高機能機械制御研究室 2月卒業論文公聴会

2月 卒業論文公聴会	
日付	: 2018年2月19日(月曜日)
時間	: 10時25分~16時50分
会場	: 6号館6B2教室
発表者	: 4年15名(発表10分, 質疑応答10分)

野中 謙一郎 教授
 関口 和真 講師
 鈴木 勝正 先生

下記の要領で高機能機械制御研究室の卒業論文公聴会を催します。よろしくご指導をお願い致します。

論文番号	予定時間		研究テーマ	氏名
	開始	終了		
	10:25	10:30	開会の挨拶	関口先生
II - 13	10:30	10:50	UAVに搭載する360°カメラによる 画像処理を用いた相対位置推定	丹羽 卓也
II - 14	10:50	11:10	モデル予測制御を用いた自動運転車の減速と停止制御	水島 嘉秀
II - 1	11:10	11:30	カメラ画像による形状認識を使用した 惑星探索ローバーの障害物回避	船津 優斗
II - 3	11:30	11:50	スペースクラフトの柔軟性を考慮したモデル作成	福田 一樹
II - 7	11:50	12:10	レーンチェンジ時のドライバーの操舵特性に基づく 車両の操舵制御	小山 有希
	12:10	13:10	休憩 60分	
II - 15	13:10	13:30	オープンソースソフトウェアを利用した クアッドコプタの自律制御	山口 諒真
II - 8	13:30	13:50	電動車椅子のための狭路通過における モデル予測障害物回避制御	柴田 浩志
II - 2	13:50	14:10	障害物を考慮したオフラインの経路生成による 障害物回避	小田島 将真
II - 11	14:10	14:30	運送用 UAV の障害物回避	立原 光
II - 5	14:30	14:50	3次元位置計測カメラを用いた マーカーの対応付けを必要としない 移動ロボットの位置姿勢推定	菊池 智哉
	14:50	15:00	休憩 10分	
II - 9	15:00	15:20	屋内環境での LRF 計測値を用いた Moving Horizon Estimation による SLAM の検証	諏訪 湧大
II - 4	15:20	15:40	パワーショベル先端への地中障害物反力を考慮した モデル予測回避制御	江口 裕介
II - 12	15:40	16:00	モデル予測制御を用いた立体型脚車輪移動ロボットによる 段差の乗り越え	中原 祥太郎

II - 10	16:00 - 16:20	測定範囲に制限のあるセンサを用いた 未観測領域を考慮した UAV の被覆制御	竹内 和
II - 6	16:20 - 16:40	クワッドコプターを用いた合意制御に対する FRIT に基づいたモデル誤差補償器の適用と実機検証	小安 裕也
	16:40 - 16:50	講評	教員