

高機能機械制御研究室

卒業論文公聴会

学年 発表会	
日付	: 2019年2月15日(金曜日)
時間	: 12時30分~17時40分
会場	: 1号館12H教室
発表者	: 学部14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発表会を催します。ご指導をよろしくお願い致します。

*B3,B4の学生は直属の先輩に対する質疑応答をメモしておいてください。
 また、自分の発表に対する質疑応答についても他の人にメモしてもらってください。

発表番号	予定時間		研究テーマ	氏名
	開始	終了		
	12:30	12:35	開会の挨拶	関口先生
II - 1	12:35	12:55	クラウドコプターの拡張モジュールの設計および製作	石崎 龍
II - 2	12:55	13:15	実環境でのマーカー欠落を想定した 3次元位置計測カメラによる電動車椅子の実機検証	安部 凌矢
II - 3	13:15	13:35	間欠的な測定値を考慮した Moving Horizon Estimationによる車両の自己位置推定	石川 恭匡
II - 4	13:35	13:55	クラウドコプターの階層型線形化における モデル誤差補償器を用いた経路追従性能の向上	大石 健司
II - 5	13:55	14:15	階層型分散制御における リーダー・フォロワ被覆制御	菅野 遼太郎
	14:15	14:25	休憩 10分	
II - 6	14:25	14:45	階層型線形化を用いたクラウドコプターの 合意制御の実機検証	関 万瑛斗
II - 7	14:45	15:05	外乱マップによる確率モデル予測制御を用いた 無人航空機のための外乱抑制制御	高成 岬
II - 8	15:05	15:25	油圧シヨベルにおける各シリンダの相互作用を考慮した モデル作成	西岡 英輝
II - 9	15:25	15:45	探査ローバのためのエネルギー収支を考慮した モデル予測軌道追従制御	西川 亮
II - 10	15:45	16:05	人と車両が混在する環境における モデル予測障害物回避制御の検証	橋本 賢太郎
	16:05	16:15	休憩 10分	

Ⅱ - 11	16:15 - 16:35	360° カメラを搭載したステレオ画像処理を用いる位置推定	伏山 航輝
Ⅱ - 12	16:35 - 16:55	エアブレーキの遅れを考慮した大型商業車両の制御系の構築	増沢 駿
Ⅱ - 13	16:55 - 17:15	物体形状の点群データ分布を用いた UAV 群の被覆制御による形状再現	松本 健作
Ⅱ - 14	17:15 - 17:35	動的環境における電動車椅子のための 障害物回避制御の実機的検証	山口 祐剛
	17:35 - 17:40	講評	教員