

高機能機械制御研究室 卒業論文公聴会

2 月 卒業論文公聴会			野中 謙一郎	教授
日 付	:	2020 年 2 月 18 日 (火曜日)	関口 和真	准教授
時 間	:	10 時 30 分～15 時 25 分	鈴木 勝正	先生
会 場	:	総合研究所コンファレンスホール		
発 表 者	:	学部 12 名(発表 10 分,質疑応答 10 分)		

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。よろしくご指導をお願い致します。

発表番号	予定時間		研究テーマ	氏名
	開始	終了		
	10:30	10:35	開会のあいさつ	関口先生
II - 1	10:35	10:55	モデル予測制御による大型商業車両の特性を考慮した 走行安定化制御	中原 涼太
II - 2	10:55	11:15	壁面の観測を目的とした ドローンのための コントローラー設計	安井 隆裕
II - 3	11:15	11:35	複数クアッドコプタによる有線給電飛行	岡田 滉平
II - 4	11:35	11:55	有線給電により飛行する UAV 群の電源ケーブルを牽引する 隊列飛行制御	和田 聡太
II - 5	11:55	12:15	実環境を想定した 自律移動車両の経路追従及び障害物回避制御の検証	三浦 一巳
II - 6	12:15	12:35	周辺車両回避時の車線跨ぎを柔軟に実現するモデル予測制御	牧 龍一
	12:35	13:20	休憩 45 分	
II - 7	13:20	13:40	複数の移動物体が存在する環境における MHE-SLAM の実機検証	戸谷 賢一朗
II - 8	13:40	14:00	ケーブルの牽引による揺れを考慮した UAV の張力補償制御	関戸 雄也
II - 9	14:00	14:20	脚車輪型移動ロボットによる未知障害物を考慮した 分散モデル予測制御	金井 大樹
II - 10	14:20	14:40	外界センサと GNSS を融合した Moving Horizon Estimation による地図上の車両位置補正	藤間 隆生
II - 11	14:40	15:00	自律油圧ショベルのための深度センサを用いた 地面形状の抽出	飯島 宏太
II - 12	15:00	15:20	LiDAR を用いた ICP による周辺物体追跡	松浦 響
	15:20	15:25	講評	教員