東京都市大学　工学部　機械システム工学科

高機能機械制御研究室　卒業論文公聴会

学部 4 年　卒業論文公聴会	
日 付 ：	2017 年 2 月 17 日（金）
時 間 ：	10 時 20 分~17 時 10 分
会 場 ：	1 号館 12H 教室
発表者：	学部 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 開始 - 終了	研究テーマ	氏名
Ⅱ - 13	10:20 - 10:40	モーションキャプチャを用いた ロバスト視覚フィードバック制御	山田 成俊
Ⅱ - 14	10:40 - 11:00	惑星探査ローバーのためのカメラ画像を取得可能な 物理演算シミュレーション環境の構築	横山 祐樹
Ⅱ - 3	11:00 - 11:20	Robot Operating System を用いた 複数 UAV のシミュレーション環境の構築とその検証	伊藤 雅弘
Ⅱ - 11	11:20 - 11:40	複数剛体に取り付けたマーカー情報を用いた位置姿勢推定	松島 桂嗣
Ⅱ - 4	11:40 - 12:00	ドライバモデルを考慮した四輪操舵駆動車両の サーボ型スライディングモード制御	岡野 祐也
	12:00 13:20	休憩　80分	
Ⅱ - 9	13:20 - 13:40	ランダムウォークによる局所最適解の回避を考慮した UAV の被覆制御	成勢 昌隆
Ⅱ - 5	13:40 - 14:00	MATLAB を用いた油圧ショベルのモデル作成と 軌道追従制御	木榑 将己
Ⅱ - 8	14:00 - 14:20	画像特徴点の測定誤差補正を用いた UAV の高精度相対位置推定及び追従制御	冨澤 司
Ⅱ - 7	14:20 - 14:40	環境地図と未知物体の位置推定精度を考慮した LRF による自己位置推定	津野 晃士
Ⅱ - 12	14:40 - 15:00	立体型脚車輪型移動ロボットのモデル予測姿勢制御	森廣 祐士
	15:00 15:30	休憩　30分	
Ⅱ - 2	15:30 - 15:50	クアッドコプタに対するスライディングモード制御に 基づいたモデル誤差補償器の提案	荒牧 遼
Ⅱ - 10	15:50 - 16:10	全方向移動ロボットを対象とするモデル予測制御の 実装を目的とした組込みシステムの構築	日浦 隆徳
Ⅱ - 15	16:10 - 16:30	操舵角の連続性と制約条件を考慮した 車両の障害物回避制御	吉村 望
Ⅱ - 6	16:30 - 16:50	脚車輪型移動ロボットにおける分割 1 脚モデルを用いた モデル予測制御の性能検証	柴田 尚輝
Ⅱ - 1	16:50 - 17:10	時間軸状態制御形による車両制御に対する モデル誤差補償器の適用	押切 勇貴