



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

卒業研究公聴会

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研究公聴会を催します。よろしくご指導をお願い致します。

記

学部 4 年 卒業研究公聴会	
日 時	: 2016年2月19日(金) 10時20分~17時00分
会 場	: 世田谷キャンパス 1号館 13Q 教室
発表者	: 15名(発表10分, 質疑応答10分)

発表番号	氏名	研究テーマ	予定時刻	
			開始	終了
Ⅱ - 1	阿部 港	未知外乱及びパラメータ誤差を考慮した 2ホイールによるスペースクラフトの姿勢制御	10:20	10:40
Ⅱ - 2	小川 直人	キャスト型オドメータを有した移動ロボットの MHE による速度推定	10:40	11:00
Ⅱ - 3	三瓶 裕貴	2基のリアクションホイールでの剛体の姿勢制御検証実験	11:00	11:20
Ⅱ - 4	須山 敬洋	外乱マップを用いたマルチコプターによる相互干渉抑制制御	11:20	11:40
Ⅱ - 5	山本 健太	モデル予測制御による衝突回避を考慮した UAV のマルチエージェント同期制御	11:40	12:00
		休憩 80分	12:00	13:20
Ⅱ - 6	山下 恭平	立体マーカーを用いたモノラルカメラによる UAV 間の相対位置推定	13:20	13:40
Ⅱ - 7	國松 倭人	3次元位置計測カメラによる EKF を用いた 小型模型車両の状態推定システムの構築	13:40	14:00
Ⅱ - 8	下平 昌	フィードフォワードによる周波数整形を用いた RoboCar の車間距離制御	14:00	14:20
Ⅱ - 9	相馬 淳志	モーターのダイナミクスを考慮した AR.Drone の非線形モデル同定	14:20	14:40
Ⅱ - 10	小泉 柁貴	測距範囲の異なる LRF の大規模屋内空間における自己位置推定性能の比較	14:40	15:00
		休憩 20分	15:00	15:20
Ⅱ - 11	伊藤 大樹	同軸操舵機構を有する全方向移動車両の Explicit MPC を用いた操舵制御	15:20	15:40
Ⅱ - 12	西尾 祐紀	障害物検知と FPMPC を用いた全方向移動ロボットの障害物回避	15:40	16:00
Ⅱ - 13	吉川 大樹	Dymola を用いた ATHLETE の脆弱地盤上でのモデリングと制御	16:00	16:20
Ⅱ - 14	斉藤 雅史	地形の高低差を考慮したモデル予測追従制御	16:20	16:40
Ⅱ - 15	遠藤 弘彬	Acrobot に対する時間軸変換を用いた線形化へのモデル誤差補償器の適用	16:40	17:00