

第42回計測自動制御学会九州支部学術講演会 学生発表交流会

	発表番号	発表題目	発表者
第4室	104C01	Zenohと点群処理を用いたROS2による移動ロボット車の遠隔操縦	片山 晴貴(佐賀大学)
	104C02	複数選定されたトマトの自動収穫ロボットの開発	小野 脩太郎(佐賀大学)
	104C03	SLAMの尤度情報を利用した移動ロボットの制御パラメータ自動調整による静的障害物回避	徳田 隼人(佐賀大学)
	104C04	ToFセンサ非搭載のARデバイスを用いた障害物がある環境におけるサービスロボットの動作検証法の提案と評価	広瀬 健和(九州工業大学)
	104C05	定常状態視覚誘発電位の正準相関分析による分類法	北川 熙一(九州工業大学)
第5室	104C06	最適レギュレータを用いたスプレーフラッシュ蒸発式海水淡水化システムの補助凝縮器水位制御実験	江原 彩斗(佐賀大学)
	104C07	トマト自動収穫のための画像処理を用いた台車制御システムの開発	岩上 颯太(佐賀大学)
	104C08	(キャンセル)	
	104C09	エネルギー代謝調節における臓器間ネットワーク系のトポロジカルモデリング	江藤 大輔(九州工業大学)
	104C10	遠隔操縦型・自律型切り替え可能な小型水中ロボットの開発	香月 紫音(長崎総合科学大学)