

平成27年度 計測自動制御学会 (SICE) 中部支部 オープンラボ・若手研究発表会

日時：平成27年11月26日 (木) 14:00-16:00 (13:00より受付・準備開始)

会場：トヨタ産業技術記念館 ホールA 主催：計測自動制御学会 中部支部

ポスター講演一覧 (先頭の数字は講演番号)

オープンラボ

1. サンプル値制御理論の研究と実システムへの応用 静岡大学工学部 電気電子工学科 片山研究室
2. 無線駆動車両を用いた振動抑制制御系の開発 大同大学工学部 電気電子工学科 川福研究室
3. 機械システムの制御に関する研究紹介 豊橋技術科学大学 機械工学系 システム工学研究室

若手研究発表会

4. Wii リモコンを利用した介護予防システム開発における PDCA サイクル教育の実践
辻 裕也 (岐阜高専), 田中 淳喜 (豊田高専), 河野 託也 (豊田高専)
5. 安定度を考慮したレギュレータ理論による磁気浮上システムの安定化
相澤 健人, 片山 仁志 (静岡大学)
6. 省スペースを実現する振動台の開発と制御系設計の基礎検討
海田 僧太 (名古屋工業大学)
7. 行動模倣型自動走行のための高速道路における前方車両追い越し判断モデルの構築
菱田 峻介 (名古屋大学)
8. 2種類の距離センサを用いた測定範囲拡大に関する考察
佐々木 悠真, 佐野 滋則 (豊田高専)
9. ヘリコプタによる壁面点検システムの提案
田村 慶太 (豊橋技術科学大学)
10. 自動運転技術におけるドライバの依存について
大井 邦彦 (愛知工科大学)
11. パーティクル数の自動調整による UPF の計算効率向上
日高 憲太 (愛知県立大学)
12. 自動・マニュアル走行車両の混在した環境におけるモデル予測型協調的車間自動制御システム
陳 ヒョンテ (名古屋大学)
13. LED 光センサを利用したアクティブラーニング実験学習装置の開発
本田 直輝 (豊田高専), 河野 託也 (豊田高専)
14. 測距センサを用いた周囲地図作成による電動車いすの操作支援制御
西分 健人 (豊橋技術科学大学)
15. V2H システムのアグリゲーションによるレギュレーションサービスの実現
中野 日加里 (名古屋大学)
16. 位置決め制御のためのコンポジットフィルタ設計法の検討
野田 大輔 (名古屋工業大学)
17. 高分子アクチュエータによるセルフセンシング
下元 貴太, 佐野 滋則 (豊田高専)
18. 圧電素子を用いた3自由度インチワームの速度特性
満吉 悠太 (愛知工業大学)
19. モデル追従型学習制御による自動注湯機の制御
篠田 宗祐 (岐阜高専)
20. Prandtl-Ishlinskii モデルを用いた圧電アクチュエータのヒステリシス特性のモデル化
千代 健 (名古屋工業大学)
21. イッテルビウム原子光格子時計高度化に向けたレーザー分光システムの開発
河野 託也 (豊田高専)
22. 運転時におけるスマホ操作の危険性検証
多治見 謙成 (愛知工科大学)
23. 自己位置推定に基づく移動型芝刈りロボットの制御
田村 晃一 (豊橋技術科学大学)