

平成30年度 計測自動制御学会 (SICE) 中部支部 若手研究発表会

日時：平成30年11月29日 (木) 14:00-16:00 (13:30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)

若手研究発表会

- 1、 レール斜面を転がる物体運動を利用した重力加速度の推定
塩中 翔太(岐阜高専)
- 2、 生体・身体動作特徴量の覚醒度への寄与に関する研究
坪和 完(豊橋技術科学大学)
- 3、 複数台のバッテリーフォークリフトの最適マネジメント
鎌田 響(名古屋工業大学)
- 4、 超音波加振によるすべりねじの位置決め挙動(第3報)-送り速度の違いによる加振効果
藤井 幸一郎(豊田高専)
- 5、 レーザー周波数安定化に学ぶ自動制御実験教材の開発
青木 皓平(岐阜高専)
- 6、 運転操作情報を用いた注意散漫状態の推定
大高 将悟(豊橋技術科学大学)
- 7、 移動ロボットにおけるロバストな自己位置推定のための異種・複数センサの選択的統合
大橋 臨(名古屋大学)
- 8、 簡易操作が可能な遠隔介助ロボットの研究開発
川合 隆太(愛知工科大学)
- 9、 微細藻類の運動制御法探索用局所光照射システムの開発
河野 託也(岐阜高専)
- 10、 高速画像計測による傾動式取鍋の流出流量推定
谷口 和輝(豊橋技術科学大学)
- 11、 IoT統合システムの高信頼化
村川 佳樹(名古屋工業大学)
- 12、 無人飛行体群を用いた位置推定システムによる構造物付近での位置推定のロバスト化
木村 圭佑(名古屋大学)
- 13、 Development of Carbon Nanotube-based Dielectric Elastomer (DEA) Actuators
Mulembo Titus(岐阜大学)
- 14、 球体歯車による位置決めに関する研究(第4報)-動力伝達実験及び角度管理の改善結果
國分 大吾(豊田高専)
- 15、 微細表面構造を用いた低接触抵抗電気接点
新田 稜(名古屋工業大学)
- 16、 3次元変形する布型ソフトアクチュエータの変形状態の制御
山口 紘生(名古屋大学)
- 17、 Drivers neurophysiological state evaluation for on-road behavioral contextualization in a virtual environment
Muguro Joseph(岐阜大学)
- 18、 自動注湯プロセスにおける鋳型内湯口液位の高速画像計測を用いた流量フィードバック制御
馬場 隼祐(豊橋技術科学大学)
- 19、 ドローンを活用した災害状況計測システムのROSによる可能性検討
水谷 透(名古屋工業大学)
- 20、 姿勢変化の測定を目的とした安価な角度センサの開発(第3報)-レーザの投影面積の変化による出力電圧の変化
磯村 昇吾(豊田高専)

- 2 1、Development of EOG and EMG based Interface for Robot Control
Muhammad Syaiful Amri bin Suhaimi(岐阜大学)
- 2 2、経路補正ポテンシャル法を用いた案内自律移動のための複数動的障害物回避システムの構築
日野 勇輔(豊橋技術科学大学)
- 2 3、気象情報と地理情報を利用した路面リスク予見
田中 信輝(名古屋工業大学)
- 2 4、生活支援ロボットによるトイレ清掃を目標とした点群処理
上村 祥之(愛知県立大学)
- 2 5、Preliminary Setup of EMG Sensor Controlled System for Robotic Manipulator Arm Based on Forearm Motion
Pringgo Widyo Laksono(岐阜大学)
- 2 6、自動芝刈りロボットのモデル予測制御
杉本 大(豊橋技術科学大学)
- 2 7、バッテリーリビルドシステムのための超小型・低接触抵抗スイッチの可能性検討
蜷川 真美子(名古屋工業大学)
- 2 8、マルチコプタに搭載可能なFMCW-SARシステムの開発
松村 悠平(千葉大学)
- 2 9、有限差分法と有限要素法を用いたIPMCセンサ出力電圧モデルの比較について
近藤 鴻多(名古屋大学)
- 3 0、2ゲージ法を応用したIPMCの先端変位検出
吉田 慧(豊橋技術科学大学)
- 3 1、触覚情報の共有による人-ロボットシステムの拡張
石田 隆也(名古屋工業大学)
- 3 2、磁気歯車による精密位置決め(第2報)-周波数特性の調査
伊田 大晟(豊田高専)
- 3 3、STRAIN FEEDBACK GAIN TUNING USING NEURAL NETWORKS
Waweru Njeri(岐阜大学)
- 3 4、直感的なインターフェースを用いたマルチコプタの操縦支援と実験検証
葉澤 開(豊橋技術科学大学)
- 3 5、車載カメラ情報による道路管理情報収集および路面リスク予見の検討
小濱 領祐(名古屋工業大学)
- 3 6、セルフコイル型釣糸人工筋アクチュエータの温度依存ひずみ履歴性
谷寄 星斗(名古屋大学)
- 3 7、線形システムに対する仮想入力に基づくインテグラルスライディングモード制御
植西 宣仁(大阪府立大学)
- 3 8、車輪振動を活用した路面凹凸情報の高精度自動検出
森澤 涼(名古屋工業大学)
- 3 9、画像処理技術を応用した誤射防止装置の開発
長井 優典(愛知工科大学)
- 4 0、遺伝的アルゴリズムを用いた最適な人体運動フォームの生成
鈴木 文登(名古屋工業大学)
- 4 1、四輪駆動独立操舵移動ロボットの操舵方式の違いによるオドメトリ誤差の評価
前田 祥汰(豊田高専)
- 4 2、産業機械のエネルギー最適なS字加減速動作生成と実験検証
原田 祥吾(豊橋技術科学大学)

※研究概要の公開日は ※研究概要の公開日は 平成30年11月29日（木）です。