

**電気学会東海支部若手セミナー環境調和型新世代パワーエレクトロニクス技術  
計測自動制御学会中部支部第 124 回「電機計測制御技術ワーキングセミナー」**

共催：計測自動制御学会中部支部、電気学会東海支部

日時：11月7日(土) 13:00 ～ 17:00

□ 開会の挨拶ならびに諸注意の説明 13:00 ～ 13:05

□ オーラル発表 8 件 13:05 ～ 15:55

・特別講演 13:05 ～ 13:45

1. 円弧ラジアル配向熱間加工磁石を用いた自動車主機用 IPMSM の研究  
加納 善明 (大同大学)

・大学院生発表会 13:55 ～ 15:45

1. 力覚情報に基づくロボットアームの軌道補正に関する基礎検討  
中島 香織 (岐阜大学)

2. 接触力を直接計測可能な装着型アシストロボットに関する研究  
正岡 真一 (名古屋大学)

3. 風速とロータ角速度を用いたゲインスケジュールドロータ推力制御器の設計  
加藤 勇樹 (三重大学)

4. 全速度域で利用可能な拡張誘起電圧による永久磁石同期モータの位置センサレス制御  
小櫻 崇雅 (名古屋大学)

5. HMD とパンチルト機構を用いたインフラ点検用遠隔ロボットの開発  
山本 貴大 (愛知工業大学)

6. 視線データに基づく AR 映像を用いた遠隔運転支援システム  
～主観的調査による評価～  
鈴木 建哉 (愛知工業大学)

7. 中部大学 廣塚・中村(雅)研究室 の紹介  
閻 嘯男 (中部大学)

※ 大学院生発表会前に、特別講演として、大同大学の加納善明先生にご講演いただきます  
(講演時間は 30 分程度を予定)。

※ 1 件当たり、発表 10 分、質疑応答 5～10 分程度を想定しております。

□ 動画発表 6 件 16:00 ～ 17:00

・研究発表

1. HMM 遷移ネットワークを用いた人間の行動要素の抽出  
永井 雄馬 (愛知工業大学)

2. 機構解析を用いた力覚呈示システムの構築と有効性検証  
奥村 誠崇 (名古屋工業大学)
  3. 画像処理に基づくウェブの蛇行検出と補正に関する基礎検討  
堀場 涼平 (名古屋工業大学)
- ・研究室紹介
1. 愛知工業大学パワーエレクトロニクス研究室紹介  
三宅 博成 (愛知工業大学)
  2. 名古屋大学 道木研究室:研究室紹介  
森川 祥平 (名古屋大学)
  3. 三重大学 電気システム研究室モータ制御分野 研究紹介  
小山 昌人 (三重大学)

問い合わせ先

中部大学 松本 純

Email: [atsushi \(at\) isc.chubu.ac.jp](mailto:atsushi@isc.chubu.ac.jp)