

第40回計測自動制御学会 学術講演会 学生発表交流会

部屋番号	発表番号	発表受付番号	発表題目	発表者
101B	101B1	siceq21-st102	伸縮式アームをもつ路面走行型打音検査ロボットの開発	水口 健史(宮崎大学)
	101B2	siceq21-st104	発表キャンセル(この時間帯は発表なしとし、以下3件の発表時間は繰り上げません)	
	101B3	siceq21-st105	粒子フィルタを用いた歩行意図の推定と予測	福留 隆寛(宮崎大学)
	101B4	siceq21-st106	羽ばたき機構における翅の位置による飛行姿勢への影響の調査	岡部 光汰(宮崎大学)
	101B5	siceq21-st107	任意の場所へ投球可能な投球ロボットの開発	砥上 真久(宮崎大学)
102B	102B1	siceq21-st108	ポッチャ競技の支援を目的としたボール回収ロボットの開発	竹本 和馬(宮崎大学)
	102B2	siceq21-st109	適応性の向上を目的とした管内探査ロボットにおける移動モデルの提案	横山 大輝(宮崎大学)
	102B3	siceq21-st111	水上移動ロボットの旋回制御手法の提案	春日井 稿樹(宮崎大学)
	102B4	siceq21-st117	ロボット群における分散的移動制御手法	緒方 孝起(宮崎大学)
103B	103B1	siceq21-st110	気流可視化によるドローン間相互干渉の検証	上村 凌雅(九州大学)
	103B2	siceq21-st118	アクションカメラを用いたマーカ識別による移動ロボットの自律走行制御	下田 稜志(佐賀大学)
	103B3	siceq21-st119	Pure pursuit 法を用いた移動ロボットにおける滑らかな障害物回避手法の提案	築城 大知(九州大学)
	103B4	siceq21-st103	逐次LMI化法のCAD実装	朱 九霖(九州工業大学)
104B	104B1	siceq21-st112	協調型車間距離維持支援システムに対するウォーターマーキング信号によるリプレイ攻撃検出	大澤 豊(大分大学)
	104B2	siceq21-st113	適応オブザーバを用いた移動ロボットのオドメトリ較正	白翰 真彦(大分大学)
	104B3	siceq21-st114	併進外乱のあるクアドロータの位置制御	竹下 菜々子(大分大学)
	104B4	siceq21-st115	実験データを用いたCAM植物の信号分離	田中 俊介(大分大学)
	104B5	siceq21-st116	ワイヤレス給電制御システムの相互インダクタンス推定と最大効率制御	宮崎 恭寛(大分大学)