

第44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
105C1	コイル間の距離変化による電力低下を回復するワイヤレス給電装置の実現	福田 光子郎
105C2	コイル間に障害物がある場合の無線伝送電力低下とその抑制について	和田 智哉
105C3	DNA塩基配列の設計を支援するソフトウェア	川崎 滉太
105C4	海水ポンプ動力を考慮したランキンサイクルを用いた海洋温度差発電プラントの温海水・冷海水流量同時調節による正味発電量制御	酒井 翔世
105C5	ファインブランキングプレスの制御用モデルの構築	中田 晃生
105C6	ハイブリッドサイクルを用いた温泉温度差発電プラントのバルブ特性を考慮した動的モデルの構築	江口 昇希
105C7	生物模倣に基づく水中ロボットの開発と粒子画像流速測定法の適用	椎木 孝成
105C8	日常環境下の動作支援インターフェースを目指した欠損情報補完による起立着座行動のモニタリング手法	渡辺 拓哉
105C9	カモメを模倣した推進機構のパドリング角度範囲による動作制御性の検証	TA LA
105C10	キャンセル	
105C11	トマト自動収穫ロボットのためのスライド式エンドエフェクタの開発	田中 星穂
105C12	車両乗車中の振動による乗り心地の劣化を抑制するシートシステム	内原 理久
105C13	磁気浮上により対象に触れずに把持して搬送するシステムの提案	高木 真理奈
105C14	柔軟鋼板の端部のみを把持することでさらなる浮上安定性を目指す磁気浮上システム	中原 拓海
105C15	少ない電磁石で柔軟鋼板の磁気浮上を実現するシステムの構築	中原 栄杜
105C16	柔軟鋼板を対象とした安定した磁気浮上を電磁石の配置方法で実現させる試み	千賀 英
105C17	電磁石を搭載したロボットアームによって柔軟鋼板を運搬する試み	笹木 裕斗
105C18	サイクリングとポリトープ型モデル表現による部分空間同定法	白濱 駿
105C19	サイクリングに基づく数理モデル化を利用したモデル誤差抑制補償器の実装手順	林 達誉
105C20	マルチレート系に対するL2誘導ノルム評価に基づいた動的コントローラの設計	高田 健吾
105C21	制御器チューニングにおけるLLMエージェント手法の提案と評価	尾郷 樹
105C22	閉ループ応答誤差に基づく周波数領域におけるロバスト2自由度PID制御器設計	地内 洸太