

平成30年度 機械工学科 卒業研究発表会

日	発表番号	研究室	発表題目	発表者			発表時間(分)	質疑(5分)
2月4日	18・201	坂井	簡易引張試験機的设计・製作	長野航大	宮本和輝	若山開渡	13	5
	18・202	坂井	簡易引張試験機によるヤング率の測定	福澤眞輝	向川千里	山森海渡	13	5
	18・203	伊藤	マルチコプター CFRP 立体フレームの製作	馳 陽大			7	5
	18・204	伊藤	マルチコプターの高度制御	又村峰裕			7	5
	18・205	伊藤	マルチコプターの障害物自動回避の研究	小西 歩			7	5
	18・206	伊藤	単一カメラ画像による物体の位置認識	菊田有昭			7	5
	18・207	伊藤	最小二乗法を用いたロボットの自己位置推定と誘導	平加祐輔			7	5
	18・208	伊藤	全翼機の横・方向安定性について	石田駿介	高野彰人		10	5
2月8日	18・209	金井	簡易FEMにおけるFOAの導入に関する研究	甲斐未森	永村龍之介	吉村拓也	13	5
	18・210	金井	Excel を用いた簡易FEM による骨組構造の設計	神代竜吉	中村徹太		10	5
	18・211	金井	3Dプリンタを用いたキツツキの特殊構造に関する研究	井上瑛介	土中悠喜		10	5
	18・212	ロボ	ロボット設計パラメータの決定方法の検討	社本建介	梅木基成		10	5
	18・213	ロボ	高品質なロボット部品製作のための板金加工方法の研究	北山竜之介	前田竜弥	田中正規	13	5
	18・214	ロボ	高出力DC モータードライバの設計とロボット制御プログラムの作成	横西晃也			7	5

日時： 2月4日(月) 14:20~16:30終了予定

2月8日(金) 12:10~14:00終了予定

場所： 合同講義室(3階301)