

令和元年度機械工学科 卒業研究発表会

日時

令和2年1月20日(月) 13:00~

場所

受付 国際高等専門学校1F事務室前

会場 金沢工業大学 24号館 4階408号室

発表番号	研究室	発表題目	発表者			時間(分)
19・201	ロボコン	パンタグラフ機構を用いたテーブルリフトの推力の検討	海老根 豪	山岸 佑		11
19・202	ロボコン	簡易CNCケガキ機の開発	清水 颯真	吉本 夏葵		11
19・203	ロボコン	切りくず排出性を考慮した工具経路の検討	山本 耕平	吉見 翼		11
19・204	金井	全国高専デザコン構造部門における紙の物理特性	杉田 直	横山 将大		11
19・205	金井	紙を用いた橋梁の製作における精度の向上と効率化	北村 駿登	若林 玲汰		11
19・206	金井	紙を用いた橋梁の設計	北野 紘香	松原 拓也	谷内野 貴稔	13
19・207	坂井	ヤリイカ表皮の基礎的データの測定	内海 拓馬	鈴木 雄大	南 陸哉	13
19・208	坂井	イカの外套膜の引張特性	近江 涼太	鈴木 志優	福田 圭治	13
休憩(5分)						
19・209	小間	CFDを用いたEVエコランカーの空力検討	池田 昂輝	大川 耕生		11
19・210	小間	鉛蓄電池の高温充電効果について	角谷 充			9
19・211	小間	自動変速式巻線切替モータの実験的研究	富澤 勇馬	中野 駿		11
19・212	伊藤	マルチコプタ搭載型害獣用催涙スプレー噴射装置の開発	天野 雄克			9
19・213	伊藤	マルチコプタカメラの画像認識による物体検出	西嶋 惟旺			9
19・214	伊藤	簡易型自動誘導装置の開発とマルチコプターの画像誘導	木下 将			9
19・215	伊藤	小型コンピューターを用いた消音システムの開発	神吉 笑			9
休憩(5分)						
19・216	伊藤	障害物乗り越え小型ロボットの設計	畠中 直行			9
19・217	伊藤	無人航空機による離岸流被害者の救助	松頭 虎ノ介			9
19・218	伊藤	マルチコプターの障害物検知用超音波センサの活用についての研究	河端 友之			9
19・219	伊藤	ハンドレイアップ法CFRP部材のマルチコプタフレームへの適用	宮崎 千奈美			9
19・220	伊藤	飛行ロボコンにおけるマルチコプタの操縦者支援システムの提案	奥村 颯友			9
19・221	伊藤	固定ピッチと可変ピッチのマルチコプタの推力応答の測定	新井 友晴			9