

平成28年度 制御情報工学科 卒業研究中間発表会(研究プロポーザルの提示)について

日時	H28年10月14日(金) 第1部:13:40~14:25, 第2部:14:35~15:20, 第3部:15:30~15:55				
場所/参加者	A会場:コンピュータ演習室・B会場:メカトロニクス演習室/制御情報工学科5年生全員, 制御情報工学科教職員全員				
注意事項	1テーマ当たり5分(発表3分, 質疑応答2分) 時間の経過は時鐘により知らせる。ベルは2分で1鈴, 3分で2鈴, 5分で3鈴(座長と時間計測係:5年生担当)				
会場	部	講演番号	開始時間	研究題目	
指導教員					
ガイダンス(宮下教授)					
1	A	A-1	13:40	無線アドホックルーティングに伴うエネルギー効率	
		A-2	13:45	飛越しマルチホップ通信のスループット解析	
		A-3	13:50	エネルギー消費低減化アドホックルーティングの提案と評価	
		A-4	13:55	クラウド制御型IoTメカトロニクスの基本伝送特性	
		A-5	14:00	農作業最適化に向けたIoTセンサーネットワークの研究~提案収穫量推定法の拡張と適用効果~	
		A-6	14:05	周波数差認知の心理物理実験と聴覚野モデルの研究	
		A-7	14:10	色知覚に関する心理物理実験:中心視と周辺視の比較	
		A-8	14:15	聴覚野の方位表現と機能に関するモデル研究:コントラストゲインコントロール	
		A-9	14:20	多層ニューラルネットワークを用いた聴覚野周波数分布の研究	
~休憩~					
2	A	A-10	14:35	数値計算による新静压システムの流量特性の解明	
		A-11	14:40	水質改善に向けた門池流れの3次元数値解析~乱流モデルの導入~	
		A-12	14:45	振動する円柱後方の渦構造に流れの温度勾配が与える影響	
		A-13	14:50	短間隔連続外乱に対するFF制御の安定化	
		A-14	14:55	ラウンドアバウトの効率化シミュレーション~複数車線化と分離島の効果について~	
		A-15	15:00	ソースコードの差分解析に関する一提案~先行研究調査 GMC報告と今後の展望~	
		A-16	15:05	ソースコードの差分解析に関する一提案~前処理ツール Comment Cutter作成報告~	
		A-17	15:10	ソースコードの差分解析に関する一提案~gccにおけるSSA書式について(1)~	
		A-18	15:15	ソースコードの差分解析に関する一提案~gccにおけるSSA書式について(2)~	
~休憩~					
3	A	A-19	15:30	薄い導体平板内の方形開口による平面電磁波の回折~電力流の計算~	
		A-20	15:35	フランジ付方形導波管からの電磁波放射~電力流の計算~	
		A-21	15:40	プラズマ媒質における平面電磁波の反射特性に関する研究	
		A-22	15:45	厚い導体平板内の方形開口による平面電磁波回折~大きな開口の場合~	
		A-23	15:50	厚い導体平板内の方形開口による平面電磁波回折~小さな開口の場合~	
講評(長繩教授)					
ガイダンス(吉野教授)					
1	B	B-1	13:40	マルチビューレンズを用いた光測定装置の開発	
		B-2	13:45	光計測システム構築のための教材開発	
		B-3	13:50	複屈折共焦点レーザー走査型顕微鏡の開発	
		B-4	13:55	複屈折共焦点レーザー走査型顕微鏡用制御ソフトウェアの開発	
		B-5	14:00	簡易型光弾性測定装置の開発	
		B-6	14:05	磁気軸受けを応用した小児用遠心式人工心臓の開発	
		B-7	14:10	<非公開>	
		B-8	14:15	複屈折計測による血液凝固プロセスの画像解析	
		B-9	14:20	ケット流れ場における白血球変形能の定量化	
~休憩~					
2	B	B-10	14:35	多軸制御に基づくオンマシンレッシングシステムの開発	
		B-11	14:40	予測補正制御に基づく高速高精度な多軸加工システムの開発	
		B-12	14:45	画像処理に基づく患者の動向監視支援システムの開発~尿意検出システムの検討~	
		B-13	14:50	画像処理に基づく患者の動向監視支援システムの開発~ベッド柵の検出~	
		B-14	14:55	画像処理に基づく患者の動向監視支援システムの開発~設置位置による精度の比較~	
		B-15	15:00	ハイポードギヤを用いたロボットアーム用関節トルクセンサの開発	
		B-16	15:05	スパイラルベルギヤを用いたロボットアーム用関節トルクセンサの開発	
		B-17	15:10	汎用Linuxを用いたロボットコントローラの構築	
~休憩~					
3	B	B-18	15:30	鉄棒選手の運動制御機構の解明	
		B-19	15:35	Quadcopterの制御機構に関する研究	
		B-20	15:40	力学系の固定点逐次遷移制御システムについて~直動型二重振子システムへの適用~	
		B-21	15:45	システムダイナミクスを用いた環境問題の解明	
講評(長谷教授)					