

平成29年度 システム制御コース 修士論文発表会プログラム
 平成30年2月8日(木)・9日(金) 会場:南5号館S513,514

発表時間: 発表14分 質疑5分
 (博士課程進学予定者: 発表19分 質疑10分)

A室(S513)

8日午後

発表時間	題目	氏名
13:00 - 13:20	階層 Pitman-Yor 言語モデルを用いた段階的物体移動動作の教師なし要点抽出	蒔田 敬也
13:20 - 13:40	共焦点レーザー顕微鏡の表面形状計測における外れ値の検知と補正に関する研究	中村 文俊
13:40 - 14:00	アドホックネットワークにおけるマルチホップ無線LANの実験的特性評価	牧田 英樹
14:00 - 14:20	運動伝達要素毎の入出力忠実度を用いた数値制御工作機械の動作性能評価の試み	柳井原 康平
14:20 - 14:40	エネルギー変換速度の観点から見た高エネルギー密度と高パワー密度要素の統合システム	金川 昌平
14:40 - 14:50	休憩	休憩
14:50 - 15:10	四面体1次要素を用いたF-bar採用の平滑化有限要素法の動的解析法における安定化	飯田 稔也
15:10 - 15:30	狭帯域非ガウス性不規則励振を受ける系の応答モード解析のための等価非ガウス動振化法の拡張	岡部 勉介
15:30 - 15:50	広範囲な微分階数を考慮した非整数微分を含む一自由度線形振動系の応答特性	木村 秀行
15:50 - 16:10	結合振動子系を用いた聴覚ダイナミクスの解析	大内 将紀
16:10 - 16:30	交通流の最適速度モデルに対する渋滞吸収運転の解析	片桐 夕哉

B室(S514)

8日午後

発表時間	題目	氏名
13:00 - 13:20	周波数重み付け尤度関数を用いた可聴音による距離推定法の検討	高尾 麻衣子
13:20 - 13:40	離散時間線形システムに対するイベント駆動型適応制御	小川 大貴
13:40 - 14:00	レトロフィット制御に基づくサーボ系の分散設計	井土 拓海
14:00 - 14:20	次世代電力市場における太陽光発電と蓄電池の経済効果	植田 朝美
14:20 - 14:40	潮流状態による電力系統の特性変化	寺尾 信一郎
14:40 - 14:50	休憩	休憩
14:50 - 15:10	生体組織を伝播するせん断波を用いた肝病変定量診断手法の研究	中村 健太郎
15:10 - 15:30	空中超音波を用いた腫瘍の形状を考慮した腫瘍内非接触音響特性計測の検討	堀 大祐
15:30 - 15:50	サーバ内部情報を用いたデータセンタ内HVACシステムの実時間最適化	石倉 大地
15:50 - 16:10	ビル空調制御-最適化シミュレータの構築と物理融合型ビル群最適エネルギー管理アルゴリズムの検証	田原 正崇
16:10 - 16:40	非受動的な要素を含むマルチエージェントシステムの出力同期に関する研究	檀 隼人

9日午前

発表時間	題目	氏名
10:00 - 10:20	ディーゼル燃料噴射装置のノズル噴孔内デポジットの堆積抑制に関する研究	菅生 雄基
10:20 - 10:40	希薄燃焼SIエンジンにおける筒内水噴射による燃効率向上に関する研究	山田 涼太
10:40 - 11:00	超高温燃料噴射が予混合ディーゼル燃焼の燃焼特性に及ぼす影響	中澤 裕喜
11:00 - 11:20	車両シミュレーションを用いた実走行車両の排出ガス予測に関する研究	野水 健太
11:20 - 11:40	休憩	休憩
11:40 - 12:00	暑熱環境運動時における頭蓋損傷者アスリートの深部体温推定	滝澤 健太
12:00 - 12:20	動的再配置コスト関数を用いたマルチチャトル自動倉庫制御手法の構築	征矢 敏明

9日午前

発表時間	題目	氏名
10:00 - 10:20	Helical形に変形する柔軟空圧アクチュエータの研究	河野 銀次郎
10:20 - 10:40	法面作業の自動化支援を旨とした省自由度歩行機械の開発研究	清水 総一郎
10:40 - 11:00	多様な材質への吸着を旨としたヤマビル吸盤の開発研究	山本 恭広
11:00 - 11:20	休憩	休憩
11:20 - 11:40	ロータ故障時のヘキサロータ型UAVのリカバリ可能性解析	松田 健磨
11:40 - 12:00	着地制御のための全駆動ヘキサロータの未知ダイナミクス学習に関する研究	杉森 敦人
12:00 - 12:20	軌道設計に基づく球の回転を考慮した投球運動制御	森田 悠太郎

9日午後

発表時間	題目	氏名
13:30 - 13:50	マルチモーダル多眼カメラシステムを用いた画像合成	荻野 有加
13:50 - 14:10	Time-of-Flight センサの特性を考慮した路上障害物検出	今野 洋佑
14:10 - 14:30	2時刻間のカメラ運動推定を伴うオンラインステレオキャリブレーション	洞山 慶太
14:30 - 14:40	休憩	休憩
14:40 - 15:10	Realization and swimming performance of the backstroke by the swimming humanoid robot	FAKHRUR Razi
15:10 - 15:30	自転車競技のための人-自転車系のシミュレーション解析	町田 北斗
15:30 - 15:50	ビーフィンを用いたフィンスイミングのシミュレーション解析	米田 拓郎
15:50 - 16:10	モーションキャプチャデータを用いた水泳の筋骨格シミュレーション	蟹江 達平
16:10 - 16:30	防護拳動能力評価に向けた受身のスキルマッピング手法の構築	岡田 和也
16:30 - 16:50	次世代頭部ダミーにおける頭蓋内脳挙動の直接計測による頭部外傷リスク評価	栗森 涉哉

9日午後

発表時間	題目	氏名
13:30 - 14:00	Distributed Dynamic Reference Governor with Communication Delays for Constrained Semi-Autonomous Robotic Swarms	FARRAS Aditya Wildan
14:00 - 14:20	内部モデルに基づく半自律ロボティクスネットワークの協調制御	土井 護
14:20 - 14:40	Passivity-short 性に基づく離散時間視覚フィードバック制御	高津 辰生
14:40 - 15:00	ネットワーク型視覚フィードバックによる協調追従制御	高橋 健太
15:00 - 15:10	休憩	休憩
15:10 - 15:30	障害物環境下での歩行音を用いた先頭フレーム探索法に基づく音源定位	蓮實 翼
15:30 - 15:50	フレキシブル型超音波CTによる放射線測定関数を用いた高精度再構成	塚原 郁也
15:50 - 16:10	バーニア効果による無線伝播時間計測のための変復調処理の検討	金子 弘樹
16:10 - 16:30	ダンプトラックへの土砂積込み作業の自動化	大路 航平
16:30 - 17:00	直列弾性要素を用いた2足ロボットの移動制御	CHANG Junho