

2016年度 光メカトロニクス学科 卒業研究発表会 プログラム

第1室(2月22日 A101講義室)

運営担当: 幹

開始時刻	発表者氏名	卒業論文タイトル	司会
1 9:10	土山 春香	① イオン導電性アクチュエータ用高分子膜に対するイオン含有状態へのカチオン交換時間の影響	菊地
2 9:23	池辺 拓海	① イオン導電性高分子アクチュエータを用いた度数調整可能な眼内レンズの構造解析	
3 9:36	石田 龍一	① ナイロンアクチュエータの駆動特性に与える作製時荷重の影響	
4 9:49	碓塚 龍望	① ナイロンアクチュエータの駆動モデルに関する研究	
5 10:02	奥 悠吾	① ポリビニルアルコール(PVA)材料の成膜特性と機械的特性評価	
6 10:15	杉井 亮太	① β -PVDFのRIEにおける断続・連続エッチング特性と圧電定数への影響について	
7 10:28	奈手 佑介	① 低温キュアによるSU-8薄膜のエッチャント耐性とRIEにおけるエッチング特性評価	
休憩			
1 10:50	高道 迅人	① 炭素粒子含有トナー分散エラストマーとこれを用いた誘電エラストマーアクチュエータの特性評価	最田
2 11:03	仁坂 健一	② 拡散照明光を用いたフレネル領域フィルタリングディジタルホログラフィ	
3 11:16	山崎 勇哉	② 集光マスクを用いた計算ゴーストイメージング	
4 11:29	米田 成	② 計算機合成ホログラムを用いたホログラフィックメモリの高密度角度多重記録法	
5 11:42	榎谷 一嘉	③ 光ファイバ高次モードのブリルアン散乱特性の解析	
6 11:55	宿谷 優太	③ スピンコート法を用いた高分子超音波探触子の高周波化	
昼食			
1 13:10	新川 達貴	③ フリーアングル超音波画像探傷に関する研究	宮崎
2 13:23	赤井 伸伍	③ ブリルアン相関計測光ファイバセンサにおける励起光変調方式の検討	
3 13:36	金澤 弘樹	③ 位相変調光信号からのキャリア抽出とホモダイン検波	
4 13:49	木曾 一志	③ 光ファイバ中の誘導ブリルアン散乱を用いたパルス圧縮 ～ファイバブラッグ回折格子を用いた構成の検討～	
5 14:02	島 慧一郎	③ 周波数領域型低コヒーレンス干渉計を用いた屈折率測定における位相解析法の高精度化	
6 14:15	島崎 貴之	③ 表面SH波音弾性法を用いた鋼板の曲げ応力測定に対する検討	
休憩			
1 14:40	塚本 大貴	③ 電子スペckルパターン干渉法を用いた超音波波面計測手法の高精度化	村田
2 14:53	津島 和亮	③ シャドウグラフィ法を用いた超音波非線形伝搬の測定	
3 15:06	土橋 優軌	③ 周波数利用効率が高い変調方式を用いた光信号伝送の非線形劣化とその補償	
4 15:19	西田 多吉	③ 高分子超音波探触子を用いたドップラー速度計測に対する基礎的検討	
5 15:32	新本 大樹	③ 擬似試料中のビタミンB2の蛍光発光測定による非破壊検出	
6 15:45	長野 慧	③ 狭線幅レーザ光の線幅測定の研究	

①マイクロ工学(土谷, 幹, 菊地) ②情報フォトニクス(野村, 最田) ③波動エレクトロニクス(松本, 村田, 似内, 宮崎)

第2室(2月22日 A103講義室)

運営担当: 長瀬

開始時刻	発表者氏名	卒業論文タイトル	司会
1 9:10	勝山 颯人	④ 誘電エラストマーを用いた振動発電における発電率向上のための回路解析	徳田
2 9:23	川口 嵩平	④ 三段結合を有するマス・バネ・ダンパ系の波動制御	
3 9:36	田上 浩大	④ 仮想ばねの適応的な自然長調整に基づくマルチエージェントシステムのフォーメーション制御	
4 9:49	堂下 綺斗	④ 繰り返し構造からなるマス・ばね・ダンパ系の波動制御	
5 10:02	東田 朋己	④ ケーブル質量を考慮したテンセグリティダイナミクスの導出	
6 10:15	神田 睦月	④ Raspberry Piを用いたラズベリーの収穫可否判定	
7 10:28	鞍本 陽平	④ 泥濘地上周回操舵有効性についての四輪車実機実験による検討	
休憩			
1 10:50	佐野 貴章	④ 全方位カメラ搭載小型探査車のための移動目標指示領域指定法	丸
2 11:03	細川 皓平	④ 暴風雨下での風力を利用した小型探査車のスタックからの傘状脱出機構の検討	
3 11:16	中谷 圭佑	⑤ 筋骨格ロボットアームの筋内力を加味したPCSAを用いた剛性制御の効果に関する研究	
4 11:29	堀江 英任	⑤ 視空間を利用した画像ベースビジュアルサーボに関する研究	
5 11:42	小柴 康平	⑤ Eye-In-Hand型ロボットアームの制御におけるカメラの補償運動に関する研究	
6 11:55	中嶋 基晴	⑤ CMOS撮像素子を用いたステレオビジョンのシャッタータイミングのズレを利用したローコストな高速ビジョン	
昼食			
1 13:10	植田 裕哉	⑤ 自動三輪車における車両走行の運動に関する研究	松井
2 13:23	波多江 弘樹	⑤ 位相シフト法における形状計測の深度変換関数についての研究	
3 13:36	鉢本 博也	⑤ ボロノイ図を用いたロボットアームの運動経路探索に関する研究	
4 13:49	浜辺 泰斗	⑤ E-Nose を備えた移動ロボットを用いた臭気源の推定に関する研究	
5 14:02	藤井 脩矢	⑤ 噴流推進機を備えたAUVの運航制御に関する研究	
6 14:15	岸村 直樹	⑥ 段差におけるポテンシャル法を用いた脚軌道計画	
休憩			
1 14:40	鯨井 博之	⑥ RT-Moverシリーズにおける従来評価関数による安定性の検討	小川原
2 14:53	古井 湧介	⑥ RT-Moverシリーズにおける胴長可変機能の導入検討に関する研究	
3 15:06	前田 孝次朗	⑥ PMV RT-Mover シリーズ PType における操作性向上のための新規操作デバイスの設計と開発	
4 15:19	岩橋 知久	⑥ RGB-Dカメラとロボットアームに設置したステレオ魚眼カメラを用いた遠隔操作透過映像の生成	
5 15:32	木下 顕道	⑥ 多様な形状の荷物の持ち上げを実現するラチェット機構を用いたパワーアシストスーツの持ち手の開発	
6 15:45	原田 稜	⑥ RGB-Dカメラと双腕ロボットによる持ち替えを利用したSfM法に基づく欠損のない全周3次元形状計測法の開発	
休憩			
1 16:10	岸本 侑斗	⑥ 近接距離センサを用いた筋隆起に基づく手指と前腕の複合動作識別法	鈴木
2 16:23	戎谷 領真	⑥ 脈波を用いた日常生活における血圧の上昇推定	
3 16:36	亀井 大雅	⑥ 促進回復療法を利用した片麻痺者の手指リハビリ装置の開発	
4 16:49	西本 一紀	⑥ 速度脈波のポアンカレプロットによるストレス評価	

④システム制御(長瀬, 徳田) ⑤ロボティクス(丸, 松井) ⑥知的メカトロニクス(中嶋, 小川原, 鈴木)