

平成24年度 卒業研究発表会スケジュール (機械システム系)

平成25年 2月21日 (木)

開催場所：学生会館4階 大講義室

1. 開 会 ( 8 : 50 )

2. 発 表 ( 9 : 00 )

時間	発表者	テーマ	指導教官
9:00	高橋 雅浩	粘弾性特性計測のための高速引張試験機における変位付与機構の改良	小笠原 誠
9:15	古瀬 広人	軟材料の内部応力観察のための光弾性実験装置の開発	
9:30	宍戸 優介 鈴木 崇広	生体硬組織の試験片作製装置の開発と 圧縮試験による大腿骨骨頭の力学的特性の測定	
9:55	石田 貴幸 佐藤 誠也	深絞りプレス金型の製作	来次 浩之
10:20	鈴木 健也	熱間埋込みプレスの改善	
10:35	脇田 貴希	ダイス鋼小型試験片の疲労強度データベース作成	
休 憩			
11:00	明日 優太	鍵管理機の軽量化と改良	加藤 和憲
11:15	今野 智博	熱物性テスターによる検査技術の開発	
11:30	松浦 昂広	低温度差スターリングエンジンによる コージェネレーション装置の開発	
昼 食			
12:30	四釜 祐生	IE手法を用いた技能検定普通旋盤2級課題への取組み	多田 淳
12:45	工藤 尚文	学生金型グランプリへの参加に向けた基礎研究	
13:00	矢作 翼	樹脂成形金型における寸法のバラツキに関する研究	
13:15	後藤 修平	模擬生産ラインによるIE手法学習教材の開発とその評価	山口 俊憲
13:30	高橋 智也	IE手法を用いた分析に基づく生産現場カイゼン	
休 憩			
13:55	宮川涼太郎	タイヤにCDを用いた安価なビンゴロボットの製作	奥山 正
14:10	森谷 悠麻	ダウンサイジングモータを用いた小型高速なビンゴロボットの製作	
14:25	鏡 匡介	ハンドを使わない円盤確保機構を用いたビンゴロボットの製作	
14:40	川合 愁樹	移動支援ロボットの制御	工藤 誠
14:55	鈴木 和樹	把持力制御型4指ロボットハンドの開発	
休 憩			
15:20	牧田 侑也 渡辺 英司	ロボット型プラモデルの金型製作	庄司 英明
15:45	鈴木 亨	合格箸ゲート処理装置の製作	
16:00	結城 一磨	多人数の入力・集計装置による授業支援システムの開発	志田 長
16:15	渋谷 大輔	自動階段掃除ロボットの開発	
16:30	鈴木 浩之	卓球ボール落下位置測定システムの開発	
16:45	土屋 賢悟	ビニールハウスのパイプ昇降ロボットの開発	

3. 講 評 ( 17 : 00 )

4. 閉 会 ( 17 : 10 )