

平成25年度 卒業研究発表会スケジュール ( 機械システム系 )

1. 開 会 ( 8 : 50 )

平成 26 年 2 月 20 日 (木)

2. 発 表 ( 9 : 00 )

時間	発表者	テーマ	指導教員
9:00	工藤 瑞樹	無線操作による全方位移動搬送車の製作	奥山
9:15	東海林 泰	DCモータを用いたビンゴロボットの製作 ～ メカトロニクス実習への応用 ～	
9:30	大内 駿	無線通信を用いた3台の小型ビンゴロボットの協調制御	
9:45	富樫 大	無線通信による戦術的行動が可能なビンゴロボットの開発	
10:00	渡部 朋宏	模擬生産ラインを活用した生産管理教育～リードタイム短縮への理解～	山口
休 憩			
10:30	柴田 和也	旋盤の作業環境改善を目的とした作業台の製作	来次
10:45	滝口 拓也	スラリー摩耗試験による粉末ハイスの摩耗量測定	
11:00	和田 尚之	ステンレス鋼の再絞りによる加工限界への挑戦	
11:15	杉浦 優太 石沢 智也	ポンプ用羽根車バリ取り装置の開発	
昼 食			
12:25	木村 亮太	若年者向けフィールド競技用ロボット群のコントロールシステムの設計開発	船見
12:40	小野 遼太	可視光レーザーを搭載した対戦競技用ロボットの試作	
12:55	阿部 耕陽	ロボットの遠隔操作	
13:10	村山 和輝	LEDマトリックス駆動回路の設計	
13:25	菊池 諒	有機ELを光源に用いた光弾性実験による軟材料の内部応力観察と 持ち運び可能な実験装置の開発	小笠原
13:40	後藤 勇希 後藤 建	圧縮試験におけるデジタルマイクロメータを用いた 大腿骨骨頭のポアソン比算出	
休 憩			
14:15	荒木 優太	ロボット型プラモデルの金型製作 ～ヒートパイプによる冷却効果の検証～	庄司
14:30	石山 隼人	ロボット型プラモデルの金型製作 ～キャビコア分割と入れ子の製作～	
14:45	神保 和哉	ロボット型プラモデルの金型製作 ～樹脂流動解析と実成形の比較～	
15:00	水澤 慎弥	ロボット型プラモデルの金型製作 ～ボスとピンのはめあい評価～	
休 憩			
15:25	五十嵐 裕也	自動階段掃除ロボットの開発	志田
15:40	工藤 勇希	卓球ボール落下位置測定システムの開発	
15:55	鈴木 涉	三軸アクチュエータを使用した基板穴あけ機の開発	
16:10	高橋 和樹	中距離無線通信を用いた温度計測システムの開発	
休 憩			
16:35	佐藤 利典 徳原 健太	3Dプリンターの設計製作	加藤
17:00	佐藤 健	極低温度差スターリングエンジンの開発	
17:15	石川 聖	熱物性テスターの測定精度の向上	

3. 講 評 ( 17 : 30 )

4. 閉 会 ( 17 : 40 )