

1. 開 会 (9:40)

令和3年2月18日(木)

2. 発 表 (9:45)

時間	発表者	テーマ	指導教員
9:45	小林 佳生	ぐい呑み内面の鏡面仕上げ	来次 <sup>※</sup>
10:00	小野 雅弥	走行車両が実空間で前壁を認識するための深層学習用データセットの収集と学習済モデルの生成	船見 <sup>※※</sup>
10:15	大木 青空	カメレオンロボットの擬態皮膚となるRGBカラーセンサとフルカラーLEDを用いた周辺同化装置の製作	
10:30	犬飼 和希	鳥を追い払う装置の製作	
休 憩			
11:00	鈴木 涼太	小型NCフライス盤による磨き加工の研究	加藤 <sup>※</sup>
11:15	石山 侑希 藤尾 優有	半自動電線製造装置の製作	奥山 <sup>※※</sup>
11:33	東海林 司	半自動電線製造装置の制御	
昼 食			
13:01	武田 直也	視覚センサを利用したアームロボットの制御	工藤 <sup>※※</sup>
13:16	赤間 大輝 我妻 朋哉	自律走行可能な移動ロボットの開発	
13:34	川合 万里	アームロボットを用いた自動倉庫の制作	志田 <sup>※※</sup>
13:49	赤平 太陽	バドミントン用ノックマシンの改良	
14:04	齊藤 凌平 佐藤 太一 鈴木 康生	第13回学生金型グランプリ課題「名刺ケース」の製作	多田 <sup>※</sup>
休 憩			
14:39	相原 拓真 佐藤 怜司 村上 剛琉	ドローンとフォトグラメトリーを用いた雪上足跡の鑑定	小笠原 <sup>※※</sup>
15:00	高橋 優太	タップさらい作業を自動化する直交ロボットの開発 ～現場に受け入れられる工程設計・治工具製作～	山口 <sup>※※</sup>
15:15	堀井 凧	タップさらい作業を自動化する直交ロボットの開発 ～Z軸とスピンドル動作の検討～	
15:30	志田 創志	タップさらい作業を自動化する直交ロボットの開発 ～導入時に必要な技術的スキル習得負荷を軽減する機器の活用～	
15:45	齋藤 琢磨	組立作業におけるIoT機器を活用した改善方法の検討	

3. 講 評 (16:00)

4. 閉 会 (16:10)

※指導教員欄 氏名<sup>※</sup>: デジタルエンジニアリング科教員 氏名<sup>※※</sup>: メカトロニクス科教員