令和４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（　9：45）　　令和 5 年 2 月 14 日（火）

２．発　表（　9：50）

時間	発表者	テーマ	指導教員
9:50	押野 凌我	スケルトン金型模型の製作	加藤(ﾃﾞｼﾞ)
10:05	草刈 亮祐	バイオマスプラスチックの実用性に関する研究	
10:20	工藤 優翔	デジタルＩＣチェッカーの製作	奥山(ﾒｶ)
10:35	笠原 泰吾 村山 陸	小型自動搬送車と産業用ロボットを組み合わせた模擬ＦＡラインの構築	
休　憩			
11:03	鈴木 蒼汰 岡田 史博	デジタル画像相関法による軟材料のひずみ分布計測	小笠原(ﾒｶ)
11:21	後藤 霞月	障害物回避の可能なアームロボット制御システムの構築	工藤(ﾒｶ)
11:36	伊藤 穂高	自律走行ロボットへの3次元カメラから出力される映像データの応用	
11:51	井上 雄太	視覚付き移動ロボットにおける自律走行の教師あり学習と強化学習	
昼　食			
13:10	武田 侑喜 松田 響	アルミ合金製金型の実用性と射出成形への影響	庄司(ﾃﾞｼﾞ)
13:28	山﨑 有人	産改善実習教材のIoT 化	山口(ﾒｶ)
13:43	小山田 克成 堀米 温人	位置誤差修正機能を用いたタップさらい自動機の開発と運用方法	
休　憩			
14:15	深瀬 琉真 金澤 俊希	ホイールオドメトリによる2輪移動ロボットシミュレータの開発	小野寺(ﾒｶ)
14:33	伊勢 佑斗	溶接技術競技会作品のX線探傷検査および曲げ試験の相関関係	来次(ﾃﾞｼﾞ)
14:48	大浦 しずく	スノーダンプ用鋼管へん平装置の製作	
15:03	菅原 悠	絞り成形品しわ抑制のためのドロービードの活用	

３．講　評（　15：　18）

４．閉　会（　15：　30）