

1. 開 会 (9 : 10)

令和 6年2月13日 (火)

2. 発 表 (9 : 15)

時間	発表者	テーマ	指導教員
9:15	渡部 遼	深層強化学習を实践するための魚釣りを模擬した装置の製作	船見 (メカ)
9:30	公平 玲央	リードで牽引して実習室へ案内するロボットカーの製作	
9:45	五十嵐 涼太	3Dスキャナを用いた立体的な足跡鑑定	小笠原 (メカ)
10:00	佐藤 奏太	デジタル画像相関法を用いた軟材料のひずみ解析	
10:15	信夫 慎太郎	軟材料を用いたロボットハンドに取付可能なヒトの指形状を模したカバーの作製	
休 憩 (10分)			
10:40	伊藤 歩	翼の揚力係数測定装置の製作 ～風車専用翼と航空機用翼の揚力比較～	加藤 (デジ)
10:55	松田 悠	スケルトン金型模型の製作 ～教材の視覚的な改良～	
11:10	大沼 拓也	小型NCフライス盤を用いた自由曲面磨き加工の研究	
休 憩 (10分)			
11:35	小形 虎次郎	手作業を置き換える自動タップさらいロボットの設計・製作・運用 ～デザイン思考に基づく要求定義と検査工程における導入方法の提案～	山口 (メカ)
11:50	沖津 太一	手作業を置き換える自動タップさらいロボットの設計・製作・運用 ～多様な人材の活躍を可能とする手作業時と異なる新たな付加価値を持つ制御～	
昼 食			
13:00	平林 成也	手作業を置き換える自動タップさらいロボットの設計・製作・運用 ～安全性に配慮したワーク固定機構の設計・製作～	山口 (メカ)
13:15	香野 喜槻	手作業を置き換える自動タップさらいロボットの設計・製作・運用 ～信頼性向上を目的とした切りくず除去と注油機構の設計・製作～	
13:30	峯田 祐治	産業用ロボット特別教育における安全性に配慮した教示実習課題とデモ動作の開発	木村・山口 (デジ)
13:45	片山 渉 森谷 真大	マドラー&スプーン用射出成形金型における成形不良の改善	木村・庄司 (デジ)
休 憩 (10分)			
14:15	工藤 大雅	樹脂流動解析による射出成形の不良予測と改善	庄司 (デジ)
14:30	奥山 智霸	リバースエンジニアリングによる金型入れ子の設計データ作成	
14:45	漆山 佑司 海老名 巧太	リバースエンジニアリングによる射出成形金型の設計・製作	
15:05	太田 翔	移動支援ロボットのフレームの強化と操作性の向上	工藤 (メカ)
休 憩 (10分)			
15:30	菅原 海斗	パーツキャビネットのデータベース作成	奥山 (メカ)
15:45	深瀬 琉	円筒座標ロボットの製作	
16:00	石山 祐也	ソフトテニストスマシンの試作	
16:15	土田 健翔	産業用ロボットを用いた模擬FAラインの制御	

一人：発表9分・質疑応答5分，二人：発表12分，質疑応答5分（入替1分）

3. 講 評 (16 : 30)

4. 閉 会 (16 : 40)