

令和7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 : 30) 令和8年2月19日(木)

2. 発表(9 : 35)

時間	発表者	テーマ	指導教員
9:35	加藤 匠	タッパ用テーブルの設計・製作	加藤(デジ)
9:50	佐藤 翼	キャピラリレオメータによる溶融プラスチックの粘性係数の圧力依存性についての研究	
10:05	瀬戸 瑛次	卓上NCフライス盤による自由曲面磨き加工の研究 ～加工パスを変化させた場合の表面性状への影響～	
10:20	吉田 遼	3Dプリンタを活用したアームロボットの製作	小野寺(メカ)
10:35	高橋 未来	ステレオカメラによる3次元姿勢推定とヒト型ロボット制御	
休憩			
11:00	鈴木 良生	協働ロボットの特徴を活かしたワーク着脱教示プログラム用実習機器の製作	山口(メカ)
11:15	桑島 悠斗	直交3軸ロボットの非常停止・セーフティカーテンによる安全対策と現場運用指針の構築	
11:30	早坂 大翔	6軸垂直多関節ロボットの安全設計と導入マニュアルの作成	
昼食			
13:00	影井 歩	2個取り成形におけるランナーバランス調査用交換式ランナーの製作	庄司(デジ)
13:15	舟越 陸亜	超硬・CBN・PCD工具による入れ子加工の面質比較	
13:30	宮澤 唯斗	バリレスドリルの切削条件と発生するバリ高さの調査	
13:45	萩原 聖舞	山形県警察本部鑑識課と協力した3次元足跡鑑定の手法確立	小笠原(メカ)
14:00	土屋 悠磨	デジタル画像相関法による社会人用の公開講座に向けた課題製作	
14:15	小松 大也	軟材料を用いたロボットハンドにおける把持時に生じるひずみ分布計測	
休憩			
14:40	相澤 悠人	SolidWworks Electrical を用いた自動化機器の改良	奥山(メカ)
14:55	今田 龍之介	Arduinoを用いたプログラム学習のためのテキスト作成	
15:10	高橋 悠	音声指示に基づく四脚歩行ロボットの自律移動システムの構築	中谷(メカ)
15:25	安部 建汰 本間 陽光	オープンソースで低コスト実現可能な四脚歩行ロボットの開発	
休憩			
15:55	押切悠仁	実習室案内ロボットのためのToFカメラを用いた自走式ロボットカーの製作	船見(メカ)
16:10	水戸快和	遠隔操作可能な移動式ソフトボルトスマシンの製作	

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 : 25)

4. 閉会(16 : 40)