

平成26年度 卒業研究発表会スケジュール (デジタルエンジニアリング科*)
(メカトロニクス科**)

1. 開 会 (8:50) 平成 27 年 2 月 24 日 (火)

2. 発 表 (9:00)

一名の研究：発表10分 質疑応答：4分，二名の研究：発表15分 質疑応答：9分

時間	発表者	テーマ	頁	指導教員
9:00	阿部 篤 酒井 司	金型グランプリへの参加に向けた取組み ～入れ子製作～		多田*
9:25	土田 弘理	金型グランプリへの参加に向けた取組み ～スライド製作～		
9:40	菅井 端希	金型グランプリへの参加に向けた取組み ～モールドベースの標準化～		
9:55	鈴木 翔太	靴底撮影装置の開発 ～二重反射結像方式による撮影装置～		加藤**
10:10	秋元 一真	靴底撮影装置の開発 ～小型軽量な撮影装置～		
10:25	福永 哲	熱物性テスターの測定精度の向上		
10:40	広嶋 大祐	3Dプリンターの改良 ～ダブルヘッドへの改良～		
10:55	牧野 巧太郎	ビンゴロボットの戦略の検討		
休 憩				
11:15	鈴木 弘也	IE手法の習得と生産システムの理解を目的とした模擬生産ラインによる実習 ～標準化と多品種少量生産への対応～		山口**
11:30	井上 剛志	加速度センサーを用いた生産状況見える化システムの考案 ～製造業の生産管理システムの現状と稼働率分析の必要性～		
11:45	須貝 享平	加速度センサーを用いた生産状況見える化システムの考案 ～設備による稼働率把握方法の検討～		
12:00	佐藤 克茂	加速度センサーを用いた生産状況見える化システムの考案 ～加速度センサーによる主作業の判別		
昼 食				
13:00	小玉 祐一郎	iReceiverを用いたレーザー射撃ロボットの製作		船見**
13:15	我妻 翔太	単色LEDによる遠方用表示器のためのユニット製作実験		
13:30	山鹿 恭輔	キャタピラ走行装置を用いた除雪機の製作		奥山**
13:45	紺野 和希	デジタル回路におけるノイズの影響に関する考察		
14:00	川田 功太	X B e eを用いたロボットの遠隔操作		
14:15	金内 涼太	X B e eを用いた遠隔地測定システムの構築		
14:30	鏡 凌太	全方位移動ロボットによる落ち葉回収作業の実現		
休 憩				
14:55	大熊 諒 丸川 大記	絞りシミュレーションのための材料特性試験		来次*
15:20	鈴木 一輝	各種金型材料のスラリー磨耗試験		
15:35	後藤 拓也 高橋 完司	技能五輪旋盤作業用作業台の製作		飛田**
16:00	栗野 翔太	技能五輪課題に基づく旋盤の教材開発 ～芯だし作業編～		
16:15	今野 峻介	技能五輪課題に基づく旋盤の教材開発 ～ねじ切り作業編～		
16:30	斉藤 優	技能五輪課題に基づく旋盤の教材開発 ～DVD教材の開発～		
休 憩				
16:55	飯田 泰地	ポータブル型射出成形機の開発		庄司*
17:10	日野 遼太	ロボット型プラモデルの金型製作 ～入れ子製作のための加工パスの検討～		
17:25	渡邊 亮	ロボット型プラモデル用金型における冷却方法の検討		
17:40	菅井 圭一郎	樹脂流動解析と実成形の比較 ～成形不良の傾向分析～		

3. 講 評 (17:55)

4. 閉 会 (18:05)