

2021年度 研究発表会プログラム 2021.11.20 (土)

稲田研究室

学生証番号	発表者氏名	タイトル	時間
開会挨拶 (稲田)			12:55~
8BEU1111	中村 航基 (B4)	圧力センサとAIを用いた周辺物体の判別	13:00~
8BEU1133	田澤 大 (B4)	局所相互作用方式を用いたドローンの群制御システムの研究	13:10~
9BEU1109 [8BEU2111]	小板橋 絵斗 (B3) [藤井 優駿 (B4)]	画像認識を用いた群の追跡	13:20~
9BEU2118 [8BEU2131]	岡 優希 (B3) [市川 知沙 (B4)]	バショウカジキの吻に見られる微小突起の抵抗軽減効果について	13:30~
8BEU3106	澤田 将大 (B4)	OpenSimによる自転車こぎ運動の運動解析	13:40~
休憩 (10分)			13:50~
8BEU3110	高附 遼弥 (B4)	スナメリの小突起構造を用いた移動体の抵抗や空中音低減技術の研究	14:00~
8BEU3127	松山 夕花 (B4)	固定翼型小型無人航空機を用いた群制御システムの研究	14:10~
8BEU3132	荒井 杏真 (B4)	コンピュータビジョンを搭載した無人機の研究	14:20~
1CEMM066	東條 拓也 (M1)	ドローンの群制御での利用を目指したステレオビジョンの研究	14:30~
1CEMM106	李 春暉 (M1)	進化的戦略 (ES) と空力性能解析ソフトXFLR5を組み合わせたタンデム翼形航空機の最適設計について	14:45~
休憩 (10分)			15:00~
9BEM1108 [1CEMM024]	藤本 翔 (B3) [景山 英一郎 (M2)]	小型固定翼機の群制御におけるHILSとSILSを併用した制御システムの開発	15:10~
1CEMM041	佐藤 凌也 (M2)	海洋生物や海上構造物の空撮に向けた自律制御ドローンの開発	15:25~
1CEMM044	澤井 悠利 (M2)	コンピュータビジョンを利用した自律飛行ドローンの開発	15:40~

■ [] 内は研究の代表者

■ 研究発表会は、16:00の終了を予定しています。

■ 発表時間

B3, B4 : 10分 (発表 : 7~8分、質疑応答 : 2~3分)

M1, M2 : 15分 (発表 : 12~13分、質疑応答 : 2~3分)