

平成25年度電子情報工学科卒業発表会プログラム

A会場 (1021教室)

2014.2.17

進行係(長坂)

計時係(糸見)

9:30 出席確認

挨拶 (池澤)

長坂研	A-01	6脚歩行ロボットの歩行モーション開発	ED10046	高木 昭宏
	A-02	6脚歩行ロボット用コントローラのプログラム開発	ED10101	矢野 拓摩
	A-03	物理計算エンジンを用いたロボットアームのシミュレーション	ED10004	石原 友来
	A-04a	ロボットアーム/ハンドを用いた物体の把持と移動	ED10021	カナル アデイトヤ
	A-04b		ED10071	付 明亮
	A-05	逆運動学を用いたロボットアームの軌道生成と制御	ED10073	蓬莱 和真
	A-06	電動車椅子を用いた自律走行ロボットの開発 - SHマイコン -	ED09082	山田 修平
	A-07	電動車椅子を用いた自律走行ロボットの開発 - PIC -	ED10100	安藤 隆貴
	A-08	RoboCup サッカーロボットの戦略プログラム	ED10098	吉野 勇希

12:00 昼食

13:00 池澤研	A-09	LAMPによるCO ₂ の削減	ED10023	木内 啓瑛
	A-10a	LAMPによるCO ₂ の削減	ED10026	小島 大輝
	A-10b		ED10028	近藤 康平
	A-11a	大気圧プラズマによるトイレ浄化法	ED10063	野田 翔吾
	A-11b		ED10076	松井 翔輝
	A-12a	LAMPによるCO ₂ の削減	ED10081	満安 涼太
	A-12b		ED10082	簗島 輝幸
	A-12c		ED10087	本山 裕起
	A-13	LAMPによるCO ₂ の削減	ED09039	後藤 健文
	A-14	LAMPによるCO ₂ の削減	ED09058	堂下 正人

(休憩)

多賀研	A-15	ナノ加工基板の作製と評価	ED10018	加藤 翔太
	A-16	XPSによる薄膜の深さ方向分析	ED10093	山本 幹根
栗濱研	A-17a	KLiSO ₄ の結晶育成と物性評価に関する研究	ED10065	波多野 友也
	A-17b		ED10068	早川 奨
	A-18a	K ₃ Na(SO ₄) ₂ の結晶育成と基本物性評価に関する研究	ED10009	伊藤 宏晃
	A-18b		ED10020	加藤 久典
	A-18c		ED10025	倉光 一輝
	A-19a	NH ₄ LiSO ₄ の結晶育成と発電装置への応用に関する研究	ED10079	松山 直弘
	A-19b		ED10080	水谷 司

講評 (栗濱)

発表時間 1人:7分(発表)+3分(質疑応答) 2人:12分+5分 3人:16分+7分 以降1人増える毎に4分+1分追加
 予 鈴 1鈴:発表終了1分前 2鈴:発表終了時間 3鈴:質疑応答終了時間