

平成25年度 電気工学科 卒業研究発表会

場所: 釧路工業高等専門学校 大講義室

日時: 平成26年 2月6日(木)

9時00分 ~ (昼休み: 12時10分~13時00分)

学 生 氏 名	卒 業 研 究 発 表 テ ー マ	指 導 教 員 名	発 表 順 番
菅 原 匠	氷海の航路選択	高 木	1
村 中 謙太	人型ロボットを用いた案内ロボットの開発	野 口	2
平 野 凌汰	気象データを用いた碍子絶縁性能予測 (類似湿度データの追加)	佐々木	3
野 原 春明	下半身強化を目的としたリハビリシステムの開発	千 田	4
三 富 翔馬	重力による光の軌道の湾曲	鈴 木	5
清 野 和輝	サケマス稚魚の速度に基づく元気度測定評価のためのトラッキングシステムの開発	本 田	6
上 平 凌	直流半導体遮断器用素子の特性試験及び試験装置の開発	小 松	7
山 本 正義	海水面積を用いた航路選択支援マップの開発	高 木	8
濱 下 雅弘	海水生成アルゴリズムの開発	高 木	9
逢 坂 勇斗	PIVを用いた海水の流速測定	高 木	10
鹿 糠 航太	Roombaを用いた自立移動プログラムの作成	野 口	11
河 本 岳史	コンピュータ初心者向けのロボットを用いたプログラミング教材の開発	野 口	12
島 田 茂樹	XBeeを用いた移動する観測点との通信の安定化	野 口	13
稲 葉 隆太	視覚特別支援学校の理科実験で使用する色識別装置の開発	佐々木	14
岩 岡 侑希	Pictogram Ideogram Communicationツールの設計	佐々木	15
高 橋 力也	判別分析法を用いた碍子絶縁性能予測	佐々木	16
山 本 航大	盲学校の理科実験で使用する突起型電圧計の開発	佐々木	17
原 研 人	NEXTAGEを用いた受付案内ロボットの開発	千 田	18
山 本 高椰	電気工学実験の教材用EVカートの製作	千 田	19
山 内 浩平	EVカート用ブラシレス・モータの特性解析	千 田	20
神 谷 卓	アインシュタイン方程式のシュワルツシルド解の導出	鈴 木	21
古 谷 望	ブラックホールの地平線近傍での時空の解析	鈴 木	22
大 場 雄平	B-Labプログラムを利用した ω (782)粒子の探索	鈴 木	23
彦 根 一也	B-Labプログラムを利用した ρ (770)粒子の探索	鈴 木	24
安 藤 壮一朗	バイオフィードバックを目的とした脳波の可視化手法の検討	本 田	25
関 勝哉	仮想現実空間のシミュレータ開発	本 田	26
高 橋 俊裕	物体検出を目的とした自動テンプレート選択型カラーヒストグラム	本 田	27
高 橋 黎臣	視覚アスペクト比を考慮したスケーラブル処理の効率化検討	本 田	28
長 崎 隼也	自然災害緊急用小規模ソーラー発電設備の開発	小 松	29
河 津 幸太良	気象衛星NOAA用地上局システム設計と運用評価	小 松	30
湊 谷 若葉	超小型衛星の姿勢制御システム基本設計	小 松	31
後 藤 昂平	超小型衛星の位置制御システム基本設計	小 松	32

※ テーマは変更になる場合があります。