

研究成果報告書 (掲載期間 2017.11-2018.10)

機械システム工学科 尾形和哉

学術論文

- (1) 河合倭, 尾形和哉, 橋口宏衛: マルチロータ型ドローンのフライトコントローラ開発用テストスタンドの検討, 計測自動制御学会中部支部教育工学研究委員会 教育工学論文集, 40 巻, 2017, pp.65-67.

学会発表

- (1) 河合倭, 尾形和哉, 橋口宏衛: マルチロータ型ドローンのフライトコントローラ開発用テストスタンドの検討, 計測自動制御学会, 第 18 回インテグレーション部門講演会, 2017 年 12 月, 仙台.
- (2) 山口竜平, 尾形和哉: ROS を用いた台車ロボットによる自己位置推定と地図構築の試行, 計測自動制御学会, 中部支部第 164 回教育工学研究会, 2018 年 9 月, 名古屋.