

研究成果報告書 (掲載期間 2024. 11. 1-2026. 3. 31)

審査学術論文

- (1) Kazuhiko OSHIMA, Ryoto ISHIGURO, Kazuya OGATA: Development of Static Load Sensor Utilizing both Direct and Inverse Piezoelectric Effect of Piezoelectric Element, Journal of the Japan Society of Applied Electromagnetics and Mechanics, Vol. 33, 2025, No. 3, pp. 237-242.
- (2) 林秀行, 大嶋和彦, 尾形和哉: エリアシング式減速機の開発, 日本機械学会論文集, 91 巻, 2025, 951 号, p. 25-00113, DOI: 10.1299/transjsme.25-00113.

学術論文

- (1) 間部直也, 尾形和哉: 力覚センサを用いたメカナムホイール台車の協調制御, 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, 47 巻, 2024, pp. 50-52.
- (2) 高橋明大, 尾形和哉: AR マーカーを用いた自己位置推定と車輪型倒立振子の移動制御, 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, 47 巻, 2024, pp. 53-55.
- (3) 秋田典久, 尾形和哉: 商品運搬作業を想定した移動ロボットのための状態遷移を用いた統合システム (AR マーカーによる自己位置推定), 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, 48 巻, 2025, pp. 44-46.
- (4) 志波颯, 尾形和哉: LiDAR の取り付け方法の違いによる 3 次元 SLAM の性能評価, 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, 48 巻, 2025, pp. 47-49.

学会発表

- (1) 高橋明大, 尾形和哉: AR マーカーを用いた自己位置推定と車輪型倒立振子の移動制御, 日本機械学会東海支部, 第 74 期総会・講演会, 2025. 3, 中部大学.
- (2) 間部直也, 尾形和哉: 力覚センサを用いたメカナムホイール台車の協調制御, 日本機械学会東海支部, 第 74 期総会・講演会, 2025. 3, 中部大学.
- (3) 秋田典久, 尾形和哉: 商品運搬作業を想定した移動ロボットのための状態遷移を用いた統合システム (AR マーカーによる自己位置推定), 計測自動制御学会中部支部, 第 176 回教育工学研究会, 2025. 9, 大同大学.
- (4) 志波颯, 尾形和哉: LiDAR の取り付け方法の違いによる 3 次元 SLAM パッケージの性能評価, 計測自動制御学会中部支部, 第 176 回教育工学研究会, 2025. 9, 大同大学.
- (5) 秋田典久, 尾形和哉: 商品運搬作業を想定した移動ロボットのための状態遷移を用いた統合システム, 日本機械学会東海支部, 第 75 期総会・講演会, 2026. 3, 愛知工業大学.
- (6) 志波颯, 尾形和哉: LiDAR の取り付け方法の違いによる 3 次元 SLAM の性能評価, 日本機械学会東海支部, 第 75 期総会・講演会, 2026. 3, 愛知工業大学.