

2019年度(第2回) 一般研究助成先

桐山善守 工学院大学 工学部機械システム工学科 准教授  
ヒトの筋骨格構造を再現した下肢シミュレータの歩行立脚期の精密運動再現

黒木春樹 福山大学 工学部情報工学科 学生4年  
AIを活用した自発給餌システムによるシロギス養殖の高効率化および低コスト化に関する研究

小山 裕 東北大学 大学院工学研究科 教授  
InSe系二次元結晶を用いた、非破壊検査のための非線形工学システムの構築

酒井康徳 芝浦工業大学 システム理工学部機械制御システム学科 助教  
振動センシングによる精密位置決めステージの駆動状態監視システムの開発

杉町敏之 東京都市大学 工学部機械工学科 准教授  
搭乗型移動支援ロボットの利便性向上に関する制御システムの構築

竹澤宏樹 東京都市大学 工学部原子力安全工学科 講師  
低出力長寿命電源への応用を目指した直接充電型β電池の変換効率解析システムの開発

田邊匡生 東北大学 大学院工学研究科 准教授  
新規摩擦誘起合成による2次元カルコゲナイドMoS<sub>2</sub>表面・薄膜の創製とデバイス応用

張 斌 神奈川大学 工学部 特別助教  
自律移動ロボットにおける動的環境下での物体の潜在占有空間を反映した地図生成

矢口博之 東北学院大学 工学部機械知能工学科 教授  
医療インフラの整備を目的とした新たな配管内搬送システムの開発

〔五十音順・敬称略〕