# 電気・電子・情報系

# 【一般講演】

[8月23日(金)]

### C会場

9:00~	10:20 一般講演 I	座長:	ポリテクセンター関東	永野 秀浩
C-1	組込みマイコンに関するOS活用について		ポリテクセンター中部	秋山 等
C-2	マイコン制御学習用プログラム言語の拡張		北海道職業能力開発大学校	谷岡 政宏
C-3	ICT分野での地域密着型離職者・在職者訓練の取り組み - 地元ニーズに基づいた訓練プログラムの設定 -		埼玉職業能力開発促進センター	西山 勉
C-4	セミナー「人工知能による配電監視制御」における教材開発 - 平成24年度教材コンクールに出品するまでの取り組み -		近畿職業能力開発大学校	林 文彬

### D会場

9:00~	10:00 一般講演Ⅱ	座長:	近畿職業能力開発大学校	秋間 紳樹
D-1	再生可能エネルギー活用への一提案 - アグリシステム応用への試み -		東北職業能力開発大学校	奈須野 裕
D-2	トリミングなしで動作するGHz帯大電力回路の設計・製作法		中国職業能力開発大学校	平島 隆洋
D-3	書字動作の複合的データ収集装置の開発と分析への適用		北陸職業能力開発大学校	油本 貢悦

# [8月24日(土)]

# C会場

9:00~	10:40 一般講演Ⅲ	座長:	山形県立産業技術短期大学校	千秋 広幸
C- 5	磁気回路法による非線形電磁界解析		大分大学	河野 太郎
C- 6	小型電磁気センサを利用したダクタイル鋳鉄の圧縮応力測定の	検討	大分大学	上野 純平
C- 7	永久磁石を用いた経鼻胃管先端部の非接触位置推定法		大分大学大学院	藤井 孝憲
C- 8	肉厚鋼管の欠陥検査手法の検討		大分大学	足立 俊樹
C- 9	交流磁界を利用した鋼管内の浸炭深さ検査測定法の検討		大分大学	吉岡 宰次郎
10:40	~12:00 一般講演Ⅳ	座長:	大分大学	後藤 雄治
C-10	体験授業教材「手回し発電機」の開発 - 電気エネルギーの発生を体感する -		職業能力開発総合大学校	小林 浩昭
C-11	DCモータの回転数制御(PWM)とその応用-1		職業能力開発総合大学校	杉山 悠太
C-12	DCモータの回転数制御(PWM)とその応用-2		職業能力開発総合大学校	伊藤 翔太朗
C-13	燃料電池エコカーの製作 - 燃料電池の特性測定・評価 -		青森職業能力開発短期大学校	川守田 聡
D会場	<del>1</del> 7			
9:00~	10:40 一般講演 V	座長:	長野県工科短期大学校	太田 隆博
9:00~ D-4	10:40 一般講演 V 自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 -	座長:	長野県工科短期大学校 関東職業能力開発大学校	太田 隆博西島 俊治
	自律型ロボットの試作	座長:		
D- 4	自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 -	座長:	関東職業能力開発大学校 東京都立産業技術高等専門学校	西島 俊治
D- 4 D- 5	自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 - H8マイコンを用いた実験内容の検討	座長:	関東職業能力開発大学校 東京都立産業技術高等専門学校 高専荒川キャンパス	西島 俊治生方 俊典
D- 4 D- 5 D- 6	自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 - H8マイコンを用いた実験内容の検討 IPv6による通信システムの構築と運用に向けた取組み	座長:	関東職業能力開発大学校 東京都立産業技術高等専門学校 高専荒川キャンパス 中国職業能力開発大学校	西島 俊治 生方 俊典 板坂 政昭
D- 4 D- 5 D- 6 D- 7	自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 - H8マイコンを用いた実験内容の検討 IPv6による通信システムの構築と運用に向けた取組み 携帯端末とマイコンの通信を利用したものづくりの取り組み	座長:	関東職業能力開発大学校 東京都立産業技術高等専門学校 高専荒川キャンパス 中国職業能力開発大学校 東海職業能力開発大学校	西島 俊治 生方 俊典 板坂 政昭 浅井 英史
D- 4 D- 5 D- 6 D- 7 D- 8	自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 - H8マイコンを用いた実験内容の検討 IPv6による通信システムの構築と運用に向けた取組み 携帯端末とマイコンの通信を利用したものづくりの取り組み		関東職業能力開発大学校 東京都立産業技術高等専門学校 高専荒川キャンパス 中国職業能力開発大学校 東海職業能力開発大学校	西島 俊治 生方 俊典 板坂 政昭 浅井 英史
D- 4 D- 5 D- 6 D- 7 D- 8	自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 - H8マイコンを用いた実験内容の検討 IPv6による通信システムの構築と運用に向けた取組み 携帯端末とマイコンの通信を利用したものづくりの取り組み フィジカルコンピューティングを活用した電子工学教育		関東職業能力開発大学校 東京都立産業技術高等専門学校 高専荒川キャンパス 中国職業能力開発大学校 東海職業能力開発大学校 長野県工科短期大学校	西 生 板 浅 唐 澤 朋久
D- 4 D- 5 D- 6 D- 7 D- 8	自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 - H8マイコンを用いた実験内容の検討  IPv6による通信システムの構築と運用に向けた取組み 携帯端末とマイコンの通信を利用したものづくりの取り組み フィジカルコンピューティングを活用した電子工学教育  ~12:00 一般講演VI		関東職業能力開発大学校 東京都立産業技術高等専門学校 高専荒川キャンパス 中国職業能力開発大学校 東海職業能力開発大学校 長野県工科短期大学校 東北職業能力開発大学校	西 生 板 浅 唐 澤 中
D- 4 D- 5 D- 6 D- 7 D- 8	自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 - H8マイコンを用いた実験内容の検討  IPv6による通信システムの構築と運用に向けた取組み 携帯端末とマイコンの通信を利用したものづくりの取り組み フィジカルコンピューティングを活用した電子工学教育  ~12:00 一般講演VI 輪唱ができる演奏ロボットの開発		関東職業能力開発大学校 東京都立産業技術高等専門学校 高専荒川キャンパス 中国職業能力開発大学校 東海職業能力開発大学校 長野県工科短期大学校 東北職業能力開発大学校 東北職業能力開発大学校	西生板浅唐中田岛,发兴,大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大大
D- 4 D- 5 D- 6 D- 7 D- 8 10:40-6 D- 9 D-10	自律型ロボットの試作 - H8マイコンボードを用いた二足歩行ロボット制御 - H8マイコンを用いた実験内容の検討 IPv6による通信システムの構築と運用に向けた取組み携帯端末とマイコンの通信を利用したものづくりの取り組みフィジカルコンピューティングを活用した電子工学教育  12:00 一般講演VI 輪唱ができる演奏ロボットの開発 インバータ回路の設計と製作(セミナーへの展開) 超音波を応用した総合制作実習の作品事例		関東職業能力開発大学校 東京都立産業技術高等専門学校 高専荒川キャンパス 中国職業能力開発大学校 東海職業能力開発大学校 長野県工科短期大学校 東北職業能力開発大学校 東北職業能力開発大学校 東北職業能力開発大学校 長野県工科短期大学校	西生板浅唐中田菊岛方坂井澤澤鹿池後後政英朋直幸清