2024年度春学期 修士論文公聴会 開催通知 2024 Spring Semester Master Thesis Defense

立命館大学大学院理工学研究科長 高山 茂

Dr. Shigeru TAKAYAMA Dean and Professor

2024年度春学期 理工学研究科 修士論文公聴会を下記の通り開催いたしますので、多数ご参加くださいますよう通知いたします。

2024 Spring Semester Master Thesis Defense will be held as shown below. We look forward to your participation.

注意: 公聴会(合同開催を含む)の開始時間となります(各人の発表開始時間ではない場合があります)。 各人の発表スケジュール詳細については、指導教員へ直接ご確認ください。 Note: The time indicated below is the starting the of the defense (incl. defenses with multiple speakers). It may not always be the start time of each speaker. Please contact your supervisor for the detailed time schedule of each speaker.

専攻 Major	コース Course	学生証番号 Student ID	院生氏名 Name	学位の種類 Degree	論題名 Title of Thesis	主査 Chief Examiner	副查 Vice Examiner	開催日 Date	曜 Day	開始 時間 Start Time	会場 Place
電子システム専攻 Advanced Electrical, Electronic and Computer Systems	電子システムコース Electrical, Electronic and Computer Systems Course	61212201129	LI Mingyuan	工学	Improved YOLOX Kuzujishi Recognition with Synthetic Training Data Generation Using DCGAN	孟林	熊木武志	8/2	金 Fri	9:20	ローム記念館 5階 会議室
機械システム専攻 Advanced Mechanical Engineering and Robotics	機械工学コース Mechanical Engineering Course	61312200448	CHEN Yunzhe	工学	二重片持ち梁接着接合の接着層モデリング のための被着体の弾性域内力計算	日下貴之	渡辺圭子	8/2	金 Fri	13:00	EW4階 機械システム 系第2演習室
		61312200472	ANTARKAR Sarthak Vinayak	工学	High Cycle Fatigue Strength Analysis of Steels under Random Multiaxial Non- proportional Loading	伊藤 隆基	何磊	8/6	火 Tue	13:00	EW4階 機械システム 系第3演習室
		61312200480	HELLSTROEM Christoffer Nyborg	工学	Fatigue Behaviours of Triple Phase Ti- 43AI-5V-4Nb Alloy under Multiaxial Loading at Elevated Temperature	伊藤 隆基	藤原 弘				
	ロボティクスコース Robotics Course	61322100492	AKSOY Nebi Harun	工学	Position control of three arms in aerial manipulator for landing on uneven terrain	下ノ村和弘	王忠奎	8/2	金 Fri	13:00	EW4階 機械システム 系第4演習室
		61322200519	ABATE Mulugeta Solomon	工学	A unified framework for semantic edge detection and scene-awareness from 2D images	下ノ村和弘	王忠奎				
		61322200527	AHIR Akshay Dhirubhai	工学	Pick and place using multirotor aerial manipulator with tiltable frame	下ノ村和弘	王忠奎				
		61322200543	ZHOU Yanming	工学	Real-Time Detection of Motion Intention and Control of Escort-Type Upper Limb Rehabilitation Robot	永井 清	下ノ村 和弘	8/2	金 Fri	11:00	EW4階 機械システム 系第4演習室
環境都市専攻 Advanced Architectural, Environmental and Civil Engineering	都市システム エ学コース Civil Engineering Course	61442200253	SALIDDEECHAIK OOL Peera	工学	Effect of moisture states of electric arc furnace oxidizing slag fine aggregate on properties of concrete	川崎 佑磨	野阪 克義	8/5	月 Mon	10:00	トリシア2階 環境都市工学 演習室1