ロボット技術を応用したシステム開発

工学部 情報応用工学科
教授　市川　純章

研究技術内容

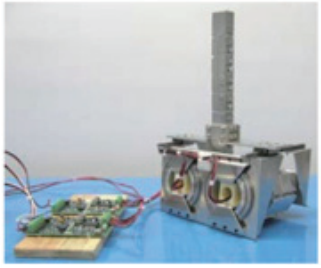
ロボット技術（RT）は、電気電子設計・機械設計・ソフトウェア設計の連携からなる総合的技術である。当研究室は RT を駆使し、センサーシステム、自律ロボット、小型ヒューマノイド、双腕ロボット、小型昇降機、操縦システムなどの開発を行っている。また、画像処理等による性能評価試験、機械学習機能の付加による高度化、コンピュータシミュレーション検証なども実施している。近年は、使用者視点での使いやすさに注視している。

技術要点説明

太陽電池パネル搭載
小型人型ロボット

GPS、WEB連携の位置
情報追跡システム

柔軟指を持つ
双腕ロボット



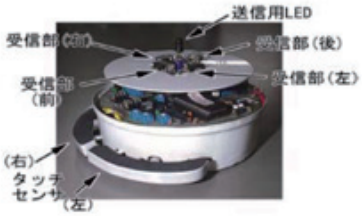
巻き取り式伸縮機構

柔軟触覚センサー

座布団型小型昇降機

小型人型ロボット

軟生触覚（指）システム



小型自律移動ロボット

産業への活用方向

関係する大学・企業等

研究室概要

研究分野	ロボティクス・メカトロニクス
主研究テーマ	人型ロボットの操縦性に関する研究・小型一軸力センサの開発・介助用小型昇降機の開発
主要キーワード	ロボット、システム開発、センサー開発、ユーザーインターフェース
研究室 HP	

特記事項

知能ロボティクス・メカトロニクス