

ひとわざ(一技)シーズ名: **ロボット技術を応用したシステム開発**

1. シーズ概要(200字目安) 研究技術内容                      セールスポイント

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。

2. 写真・図(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

送信用LED  
受信部(右) 受信部(後) 受信部(左)  
(右) タッチ  
センサー (左)

小型自律移動ロボット

3. 産業への活用方向 (適応業界・分野等)

4. 関係する大学・企業等

5. 研究室概要

学 科 名	コンピュータメディア工学科	研究分野	研究者名
		ロボティクス・メカトロニクス	市川 純章
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		

特記事項

- ①特許取得・各種認証等取得状況(予定含む)
- ②シーズの熟度(基礎研究 技術開発 実証開発 実用化開発段階等)