

発表内容詳細

14:10~14:35 「指先における触覚の計測とモデリング」
近畿大学 理工学部 機械工学科 講師 池田 篤俊

研究シーズ詳細URL： —

研究室URL： <http://srl.mec.kindai.ac.jp/>

【概要】

モノを実際に触った時の感覚である触覚を自然に計測し、モデル化するための手法について紹介する。触覚は、他の感覚に比べて未知の部分が多く、製品評価などへの応用が期待される研究分野である。

【特徴（キーワード）】

触覚、モデリング

【想定される用途】

製品の感性評価など

発表内容詳細

14:35~15:00 「ホモジニアス群ロボット制御技術」
摂南大学 理工学部 電気電子工学科 准教授 片田 喜章

研究シーズ詳細URL： <http://www.setsunan.ac.jp/kenkyu/shien/seeds.html>

研究室URL： <http://www.setsunan.ac.jp/~katada/jindex.html>

【概要】

単一種類・安価・複数という特徴をもつホモジニアス群ロボットシステムに注目し、未知環境に適用するホモジニアス群ロボットのターゲット探索行動の研究をしている。

【特徴（キーワード）】

群ロボット、自律分散制御

【想定される用途】

災害現場での被災者等の捜査探索、資源探索など

発表内容詳細

15:00~15:25 「レスキューロボットの開発」
大阪府立大学工業高等専門学校 メカトロニクスコース 准教授 土井 智晴

研究シーズURL： —

研究室URL： <http://www2-doi.ct.osakafu-u.ac.jp/>

【概要】

遠隔操縦技術を用いたロボットとしてレスキューロボットを開発している。その概要を紹介する。

【特徴（キーワード）】

ロボット

【想定される用途】

人間が入り込めないエリアの探索

発表内容詳細

15:35~16:00 「介護ロボット及び高機能歩行訓練システムの開発」
奈良工業高等専門学校 電子制御工学科 教授 早川 恭弘

研究シーズ詳細URL： —

研究室URL： http://www.jfps.jp/kenkyusya/y_hayakawa.pdf

【概要】

被介護者の身体状況に合わせて人体接触部の交換が可能な新型介護ロボット（移乗・移動ロボット）及び組み込み・IoT 技術を用いた歩行訓練システムの開発を行っている。歩行訓練システムは、歩行時の足部圧力分布計測と中敷き部の剛性変化による訓練者へのバランス提示が可能である。

【特徴（キーワード）】

移乗・移動動作、アクティブセンシング、電動、空気圧

【想定される用途】

ベッドからの移乗・移動動作、効率的な歩行訓練

発表内容詳細

16:00~16:25 「通信を考慮した群ロボット分散制御手法の開発」
和歌山工業高等専門学校 知能機械工学科 准教授 村山 暢

研究シーズ詳細URL： —

研究室URL： <https://sites.google.com/site/tmurayama84/>

【概要】

群ロボットシステムでは数によるスケールメリットを生かすため、計算や通信の負荷が大きい集中制御よりも自律分散的な制御手法が期待されている。ここではロボット間でモバイルアドホックネットワークを形成する際の分散制御手法を提案する。

【特徴（キーワード）】

群ロボット、分散制御、モバイルアドホックネットワーク

【想定される用途】

群ロボットによる探索、監視、通信確保、など

発表内容詳細

16:25~16:50 「慣性センサを用いた運動計測システム」
同志社大学 理工学部 エネルギー機械工学科 准教授 伊藤 彰人

研究シーズURL： —

研究室URL： <http://moavic.main.jp/>

【概要】

運動と振動の解析・制御研究室でのロボットに関する研究事例を紹介する。また、慣性センサを用いた運動計測システムの概要および応用事例について紹介する。

【特徴（キーワード）】

センサ、ロボット

【想定される用途】

人体運動計測、ダイレクトティーチングなど