

所属教員

東 俊一(教授)

浅井 徹(准教授)

有泉 亮(助教)

キーワード

制御, モデリング, ロボット, 機械学習

研究概要

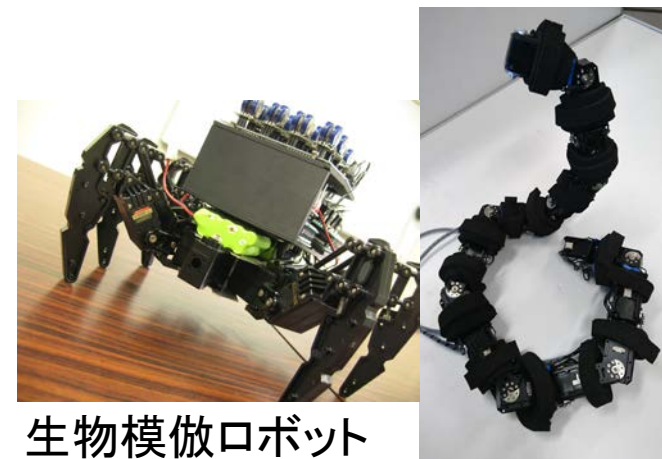
ダイナミクスをデザインするための基盤となる「数理モデリング」と「システム制御理論」の研究を実施するとともに、その成果を先端科学分野や産業界へ展開しています。また、このような研究を通して、新しい未来を拓くようなシステムの創成を目指しています。



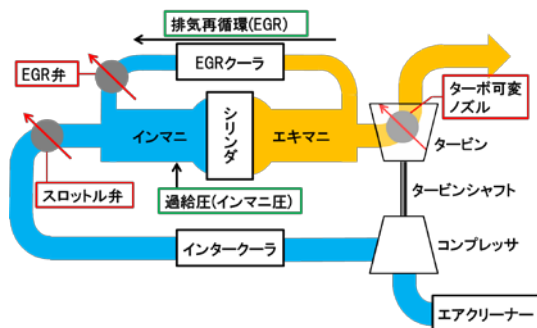
電力需要の制御



リニア信号機による
交通流制御



生物模倣ロボット



ディーゼルエンジンの
モデル化と制御