

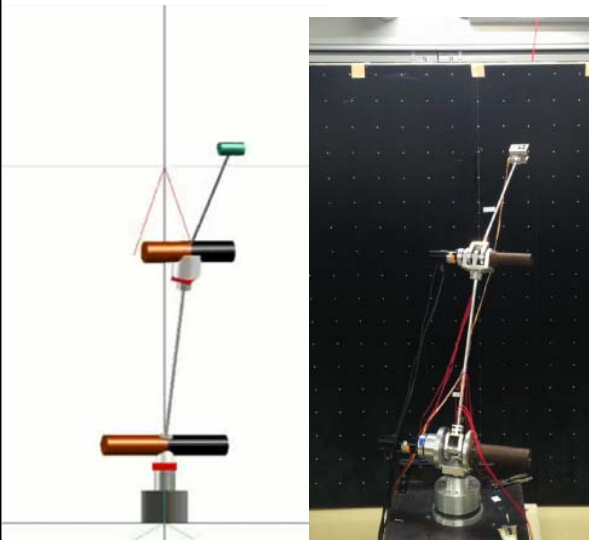
所属教員

佐々木 実(教授), 松下 光次郎(准教授)

キーワード

ソフトロボット, 福祉ロボット, 人支援ロボット, ロボット教育,

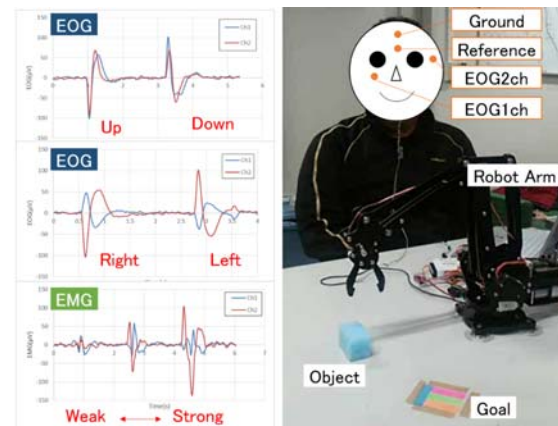
研究概要 人と共存可能なロボットシステムの実現を目指し, 生物のように柔軟に効率良く目的を達成するロボット構造・知的制御の研究開発を進めています.



フレキシブルマニピュレータ
(柔軟なロボットアーム)
の振動制御



自律移動ロボット
(SLAM+深層学習)



眼電図によるロボットアーム制御



ワイヤーハーネス
作業支援システム
(3DAR+深層学習+
自律移動ロボット)