

所属教員

池浦 良淳(教授) 早川 聡一郎(准教授) 堤 成可(助教)

キーワード

人間工学, 自律移動体, 生体計測, インピーダンス制御

研究概要

人間工学と機械工学、制御工学、ロボット工学を融合し、「心に響く」人に優しい機械の設計、開発を行っています。そのため、人間の意思決定から挙動までの特性理解、それに基づく機械の構造設計や制御設計とその評価を行っています。



作業負担・疲労の軽減

長時間・負担を感じるような姿勢での作業環境における負担・疲労の評価と改善方法の検討



人間とロボット

次世代の産業・福祉・ホームロボットのための各種基礎研究とその応用



運転支援と自律走行車

ドライバの運転行動を分析、数値モデル化
運転支援システムや自律走行車の制御系設計への応用

