

所属教員

鈴木 達也(教授) 稲垣 伸吉(准教授) 奥田 裕之(助教)

キーワード

移動体制御(自動車, ロボット), 人間-機械協調, 自律・分散システム

研究概要

- 移動体(自動車, ロボット, 電動車いす)を中心として, 人間-機械協調制御や自律分散制御に関する研究を実施しています.

[高度知的制御]

- 実時間最適化技術に基づくモデル予測制御を用いた自動車の自動走行制御
- 分散型制御アーキテクチャを用いた多脚移動ロボットの歩行制御

[人間-機械協調制御]

- 人間の行動のモデル化技術と, 非線形モデル予測制御を用いた人間中心型運転支援・自動走行システム

[分散最適化]

- 車載蓄電池を活用した, 分散最適化技術にもとづく家庭・地域の分散的エネルギー管理最適化

