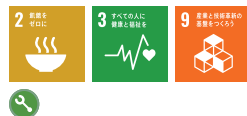


マニピュレーションの原理原則を 探求し、機械システムとして実装



キーワード ロボティクス・メカトロニクス、ロボットマニピュレーション、
フードエンジニアリング

東森 充 HIGASHIMORI Mitsuru

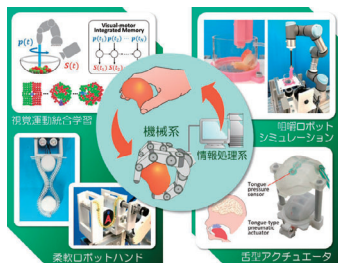
機械工学専攻 教授

知能制御学講座 知能機械システム学領域 東森研究室



ここがポイント！【研究内容】

マニピュレーション（物体の操り）を中心としたロボティクス・メカトロニクスに関する研究に取り組み、基礎理論から数値シミュレーション、実機実験に至るまでの独創的な学術体系の構築を目指しています。さらには、医歯学や食品科学と融合し、マニピュレーションならびにセンシングに関する新奇課題の創出、新奇システムの設計・実装論の構築に取り組んでいます。具体的には、「柔軟メカニズムによる劣駆動型操作」「機械学習を用いた不定形・不均一物体の操作」「食品操作・評価技術への応用」などの研究を推進しています。



応用分野	ファクトリーオートメーション (FA)、食品開発分野、医療・リハビリテーション分野
論文・解説等	[1] M. Higashimori et al., <i>IEEE Trans. Robot.</i> , 35-3, pp. 602-617 (2019) [2] 東森ら, 日本ロボット学会誌, 39-6, pp. 553-554 (2021) [3] 東森ら, 日本食品科学工学会誌, 68-2, pp.55-64 (2021)
連絡先 URL	http://www-ims.mech.eng.osaka-u.ac.jp/index.html

