

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

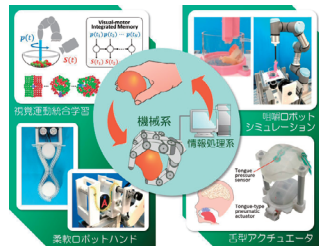
#ロボティクス・メカトロニクス

#ロボットマニピュレーション

#フードエンジニアリング

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。



Develop+

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



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



論文・解説など

- [1] M. Higashimori et al., *IEEE Trans. Robot.*, 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HP

