



制御工学研究室 (Control Engineering Lab)

本研究室では、制御工学、ロボティクスの各種手法や理論を発展させ、産業や福祉の現場で有用な制御・計算システムの実現を目指した研究を行っています。研究内容は、新しいロボットのメカニズム、ロボットのための制御・信号処理技術、高速シミュレーション技術など多岐に渡ります。

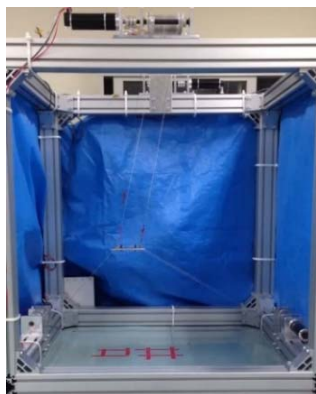
人の負担を軽減するサービスロボット



小型自走式
ガラス窓清掃ロボット



斜面用草刈りロボット



受動変形柔軟ハンド
パラレルワイヤロボット

医療・福祉ロボットシステム



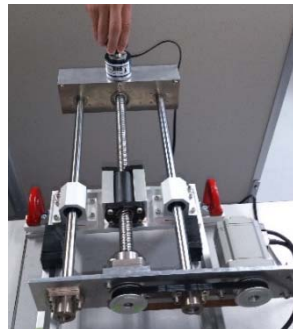
柔軟で軽量の
歩行アシストスーツ

歩行転倒防止
動作解析

褥瘡防止
ロボットベッド



ロボットの安全化のための制御技術



減速器摩擦を低減する
摩擦補償制御技術



センサノイズを除去してシステムを
安定化する信号処理・制御技術

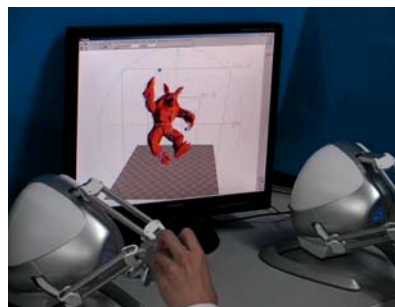


安定で安全なマスタ・スレーブ型
遠隔制御技術



人間と協調するロボット
のための力制御技術

高速・実時間シミュレーション技術

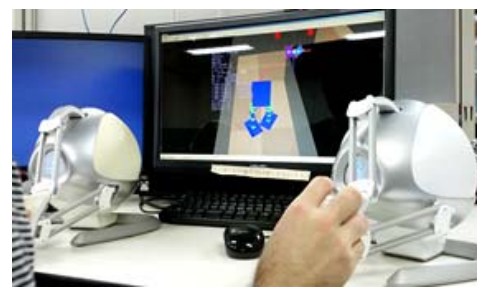


高速で安定な柔軟体変形
シミュレーション技術



タイヤ摩擦の特徴を捉えた
車両シミュレーション技術

実時間シミュレータ
を用いた搭乗型
二足歩行ロボットの
制御技術開発



教授 山本 元司・ 助教 中島 康貴

TEL 092-802-3173, FAX 092-802-0001

yama@mech.kyushu-u.ac.jp

yasutaka@mech.kyushu-u.ac.jp

http://sc.mech.kyushu-u.ac.jp/

准教授 菊植 亮

TEL 092-802-3174, FAX 092-802-0001

kikuuwe@mech.kyushu-u.ac.jp

http://rk.mech.kyushu-u.ac.jp/

http://www.youtube.com/kikuuwe/