

メカトロニクス（知能ロボティクス）研究室



重労働や危険作業を支援する
ロボット制御技術の開発



残存筋力を最大限に強化する
リハビリロボットの開発



最新の福祉ロボットによる
健康長寿社会の実現

人間と機械の共生を実現するロボット制御技術を開発し 社会に貢献できる機械システムや知能ロボットを創出する

知能機械システム
機械システムの自動化・知能化

人間中心ロボティクス
人間支援技術の開発

機能高度化システム
人間機能の解明と高度化

制御工学・
システム工学

ロバスト制御
流体挙動制御
CFD形状最適化技術
振動制御、搬送制御
遠隔制御システム

情報
コミュニケーション

ナビゲーションシステム
AIシステム開発
CFDシミュレーション
ハプティックデバイス
操作支援システム

ロボティクス・
メカトロニクス

危険作業支援ロボット
重労働支援ロボット
次世代ビークル開発
鋳造プロセスの制御
運転支援システム

社会支援
生命・医療・福祉

ロボット義肢装具
生活支援ロボット
リハビリシステム
創薬・バイオシステム
不随意運動解析・制御

三重大医学部との強い連携による
高度医療システムの開発



CFD最適化とAIシステムを融合した
品質を極める形状最適化技術



野外での自律走行を実現する
運転支援システムの開発



スタッフ 教授 矢野賢一、 准教授 加藤典彦
助教 松井博和
技術職員 高木優斗、研究協力員 4名

問合せ先 〒514-8507
三重県津市栗真町屋町1577