



過去の研究実績	現在、注力している研究	今後取り組んでいきたい研究
<ol style="list-style-type: none"> 1. マニピュレータロボットの冗長性活用制御, 弾性閉ループロボットの柔軟性制御 2. 3次元非接触精密磁気駆動技術に基づく, 微小粒子への発生力および位置制御の実現 3. 歩行支援装置, 人体の関節リハビリ装置等の福祉機器の開発 	<ol style="list-style-type: none"> 1. 3次元磁気駆動の発展・応用: 磁気感応性を有するマイクロ弾性機能構造物の製作と計測・制御 2. 弾性・冗長機構を応用した, 可変剛性マニピュレータの開発と制御, アプリケーション 3. 多数のロボット群の力覚を介した協調動作の創成と, 物体搬送への応用 <p style="text-align: center;">代表的研究例</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div data-bbox="715 911 1225 1325"> <p>3D磁気テザー (磁極・駆動コイル)</p> </div> <div data-bbox="1243 911 1816 1325"> <p>可変剛性マニピュレータ</p> </div> </div>	<ol style="list-style-type: none"> 1. マイクロ領域における弾性・冗長機構の解析・設計・製作技術の発展 2. 人や環境との適切な相互作用を実現する弾性機構の力覚処理技術の開発 <p style="background-color: #0056b3; color: white; padding: 10px;">弾性・冗長機構の解析・設計技術と画像計測技術を応用し, 力覚情報に基づき人や環境との的確な相互作用を実現する機械システムや, ユーザインタフェースの開発を目指します. 日常スケールに加えマクロスケールの事象も取り扱います.</p>