

機械工学

機械システム, ロボット

ヒューマンマシンインタフェース



機械系

講師

三浦智

過去の研究実績

1. 操作者の脳活動解析に基づいた手術支援ロボット設計
2. ブレインマシンインタフェースによる高速リハビリテーションシステムの開発
3. 手のアーチに沿う凸型タイピング支援装置
4. 拡張現実(AR)を用いた転倒防止支援システムの開発

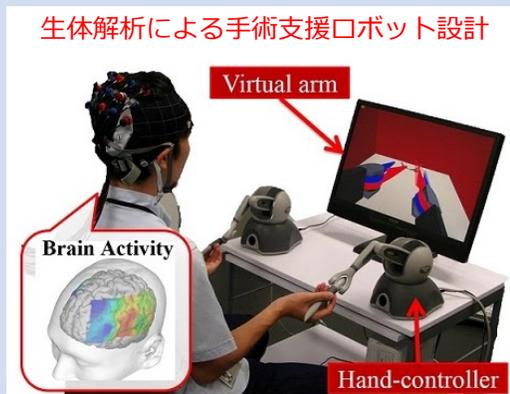
現在、注力している研究

1. 移動ロボット用汎用型インタフェースの知的制御システムの開発
2. 拡張現実(AR)を用いた内視鏡外科手術支援
3. 操作者のモーションや脳活動を用いた手術支援ロボットの最適化設計

今後取り組んでいきたい研究

1. 人の生体情報に基づいた知的制御
2. 自動運転システム
3. AIによる支援システム
4. スポーツや運動、人の進化の解析

代表的研究例



人の生体情報解析を基盤技術とし、医療福祉やヒューマンマシンインタフェースに活用されるAI・ロボット技術を開発しています。産業や社会のニーズに応じた人間支援技術を開発していきます。