# システム制御系

### 教授

# 中島 求

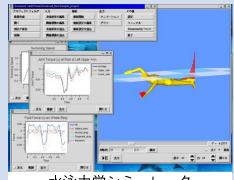
## 過去の研究実績

- 水泳・水中運動の 力学シミュレー ション技術の構築
- 2. 人体内筋負担の解析技術の構築
- スポーツ動作のシ ミュレーション技 術の構築
- 4. 障がい者スポーツ 用具の開発・動作 の提案
- 5. 水泳ヒューマノイ ドロボットの開発

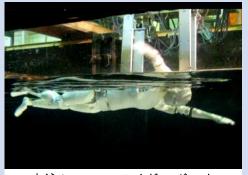
#### 現在、注力している研究

- 1. スポーツ動作の最適化シミュレーション技術の確立
- 2. 日常姿勢・動作における人体筋力発揮戦略のモデリングとシミュレーション
- 3. 水泳ヒューマノイドロボットの高性能化

#### 代表的研究例



水泳力学シミュレータ



水泳ヒューマノイドロボット

### 今後取り組んでいきた い研究

- 1. 人の無意識的な筋 力発揮戦略のモデ リング技術の確立
- 上記モデリング技 術を活用した,ス ポーツ用具などの 各種製品設計開発

人体モデリング技術を基盤とし、さらに人の意識・無意識までもモデリングする技術の確立を目指します. そしてその技術を応用して、さまざまな人間まわりの製品の設計開発をより効率的にします.

③http://www.hei.sc.e.titech.ac.jp/, motomu@sc.e.titech.ac.jp