

源 研究室

【研究者紹介】

ふりがな：みなもと まさひこ

氏名： 源 雅彦

キャンパス： 荒川

所属： ロボット工学

職名： 教授

学位等： 博士（工学）



【専門分野】

- ロボティクス
- メカトロニクス

【研究・教育のキーワード】

- ロボット
- 視覚ヒューマンインタフェース
- 災害復旧

【相談可能なテーマ】

- 被災地における災害復旧ロボット開発と運用
- 遠隔操縦型ロボットの視覚インタフェース開発
- Labview を使用した計測制御システム開発

【利用可能機器・施設】

- 4軸ロボットアーム（安川電機）

【その他参考事項（現在の研究活動・コメント等）】

遠隔操縦型ロボットに搭載し、作業精度および効率の向上を目指し、複合画面方式の操作画面について研究を進めています。災害ロボットだけでなく、医療ロボットなどへの応用も可能です。

【講座・講習会のテーマ例】

- センサーを使って自動走行ロボットを作ろう
（対象：中学生）
- LEGO NXT の制御プログラミング
（対象：中学生）
- Labview を使用した計測制御プログラミング
（対象：社会人）

【研究業績等】

- テレアースワークシステム開発
普賢岳で実運用
受賞：日経 BP 賞、日本機械化協会会長賞
- 災害復旧用遠隔操縦ロボット（ロボ Q）開発
国土交通省保有
受賞：第4回国土技術開発賞
第7回日本ロボット学会実用化技術賞
- 複合画面方式立体視システム（九大と共同研究）
特許：特開平10-308953

【連絡先】

TEL：03-3801-0145

FAX：03-3801-9898

E-mail：minamoto(@)acp.metro-cit.ac.jp