

日本大学工学部ものづくりアドバイザー カタログ

- ・ 氏名 ・ 遠藤 央 (35歳)
- ・ 現職 ・ 日本大学工学部 機械工学科 資格 助教
・ 主な講義科目 ロボット工学, 制御工学
- ・ 前職 ・ 東北大学大学院 複数協調型車両搬送ロボットの開発
人の意図を推定する協調型ロボットの開発



・ 研究のモットー

- ・ ロボットや制御の技術を用い「使える技術」の開発を目指しています。小さくまとまらないように、全国／世界レベルの開発が出来るよう他大学, 他機関との連携を常に大事にしています。また、大学がすべき領域を常に意識し、社会の発展に寄与することを目指しています。

企業等との連携実績および連携関心分野

・ 実績 (～H28)

- 並行ワイヤ機構を用いた物体の位置決めの研究開発(H27～):企業との共同(福島県助成金など)
- 3D デジタル人間モデルを用いた片麻痺患グレード推定技術の研究(H25～27): 科研費若手B
- 人カロボティクスを用いた次世代モビリティの研究(H26～): 競輪財団助成金 など多数

・ 関心分野

- サステナブルな社会やシステムの実現のための知能化技術
- エネルギー収支および効率の観点に根差したロボティクス
- 懸垂型並行ワイヤ機構を用いた物体のハンドリング
- 移動ロボットの自律／半自律的な動作生成 など

研究分野：ロボット工学

- ・ 移動ロボット (Husky A200) : ナビゲーションシステム, 運動生成手法, 遠隔操作技術, 応用アプリケーション開発 など
- ・ 懸垂型並行ワイヤ実験装置: 位置決め手法の開発, 力学的状態解析 など
- ・ 6軸マニピュレータ: 力制御, 人との協調制御 など

今後力を入れたい分野

- ・ ロボット工学の実環境への応用, 実アプリケーション開発