

所属：工学部・工学研究科機械工学専攻 量子・電子機械講座 メカトロニクス研究室

准教授 加藤 典彦 (かとう のりひこ)

カテゴリ) 機械、エレクトロニクス

《一言アピール》 ロボットの知能化を目指し、ロボットの制御とその応用について研究している。

## 研究テーマ

## Research Themes

- ロボット制御に関する研究 (図1)
- ロボットによるリハビリテーション支援に関する研究 (図2)
- 磁気浮上に関する研究 (図3)

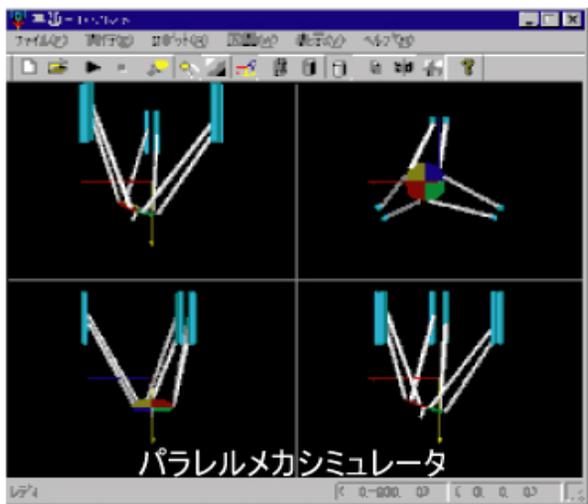


図1 パラレルメカシミュレータ



図2 リハビリ支援



図3 磁気浮上

### 応用分野

- ロボットを用いたリハビリテーション支援に関する研究
- マスタ・スレーブシステムに関する研究
- 野外自律移動ロボットのナビゲーションに関する研究
- パラレルメカニズムに関する研究
- 磁気浮上ロボットに関する研究
- ロボットの制御に関する研究

### 保有機器・装置

- 多関節ロボット
- 磁気浮上装置
- 3軸直交ロボット

### 所属学会

- 日本機械学会
- ロボット学会

### 関連ホームページ

- 三重大学工学部機械工学科メカトロニクス研究室 <http://www.robot.mach.mie-u.ac.jp/>
- 三重大学教員紹介 <http://kyoin.mie-u.ac.jp/profile/1511.html>

☆詳細は、HPをご覧ください。