

電子

熟練者の技能を獲得したロボット

研究者

電子・情報工学科 永田研究室

研究分野

ロボット制御・応用

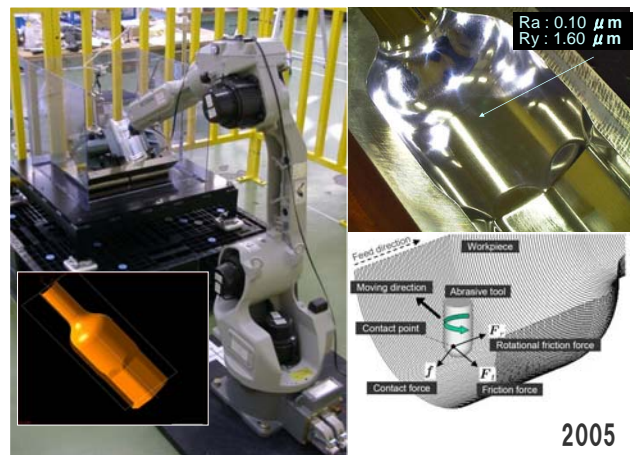
工作機械の持つ高精度な位置決め機能と、普段私たちが何気なく行っている感覚的な作業能力を併せ持つ知的ロボットの研究を行っています。

音声認識と音声合成によるユーザーインターフェイスについて、アーム型のロボットを使ってデモを行います。

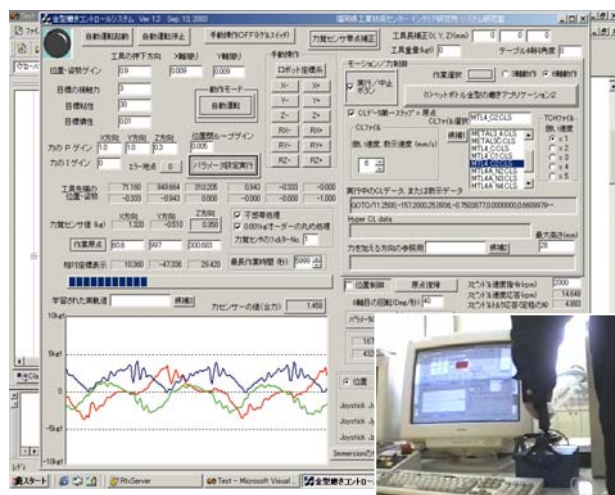
5号館2階の永田研究室では金属を磨くロボットのデモを行います。



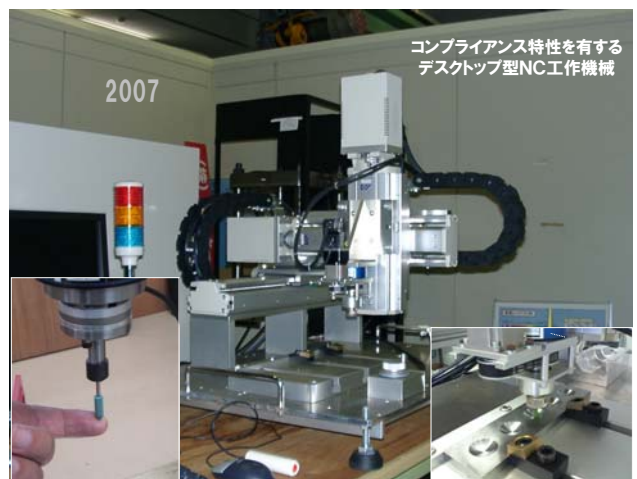
自由曲面を仕上げる3次元ロボットサンダー



機械加工後の曲面金型を仕上げるロボット



知的制御を可能にしたユーザーインターフェイス



コンプライアンス特性を有するデスクトップ型NC工作機械
微細曲面を仕上げるために開発中のデスクトップファクトリ (デモ実施中)