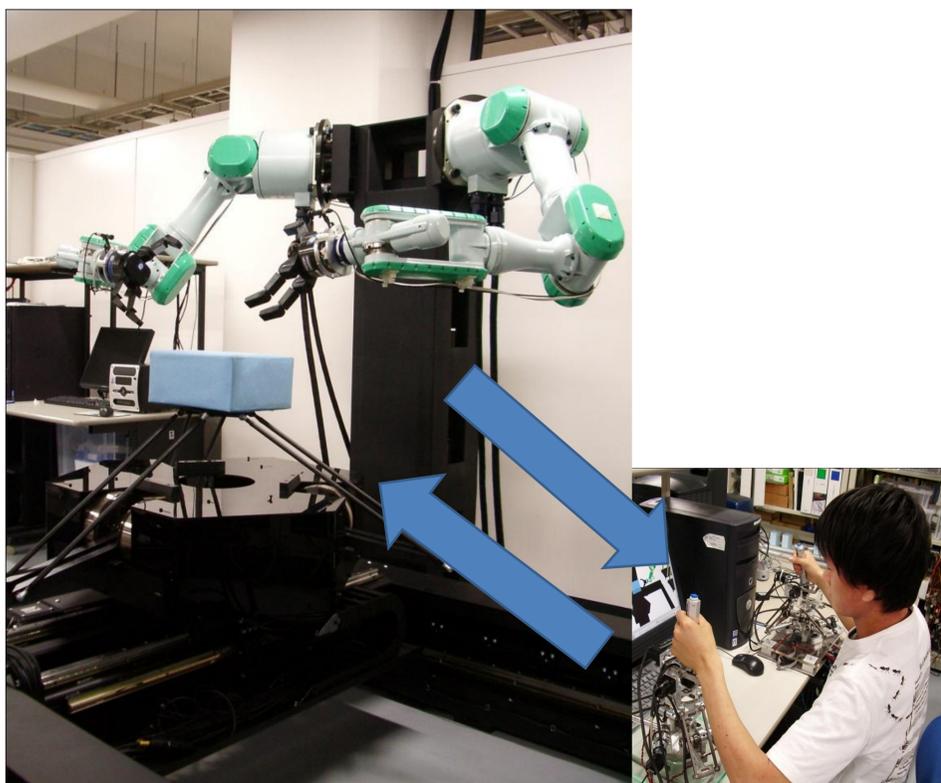




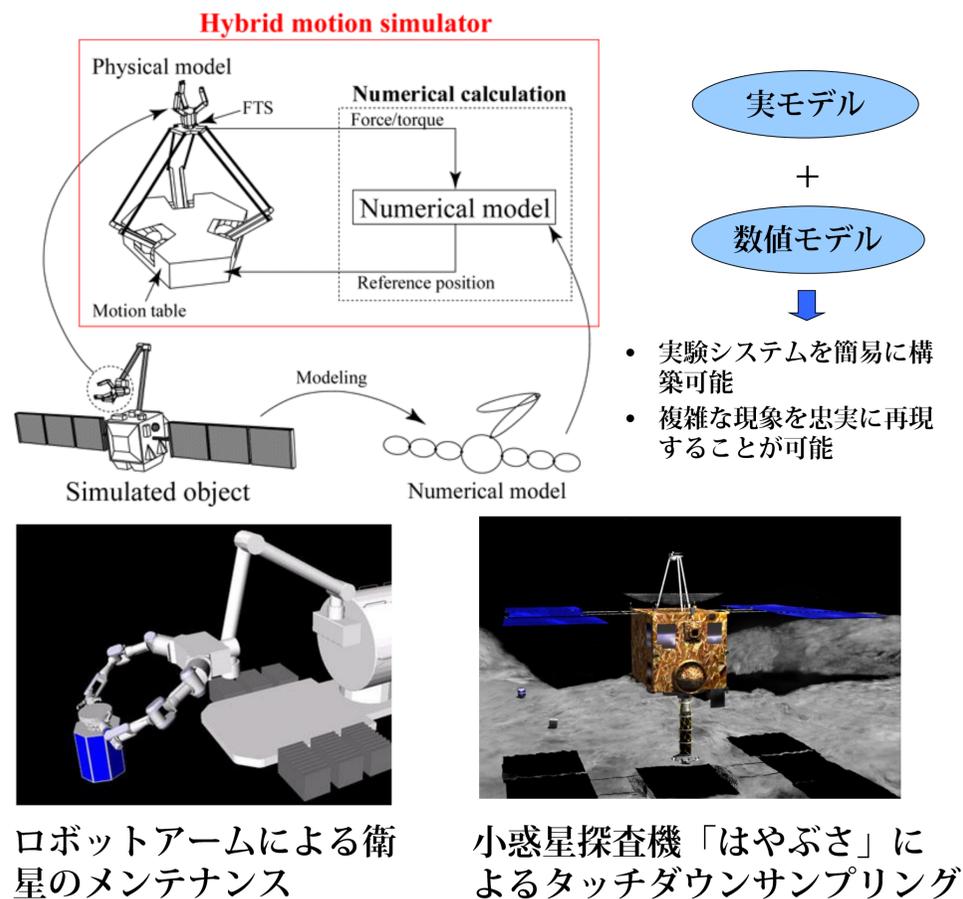
ロボット技術の移動体システムデザインへの応用

内山 研究室

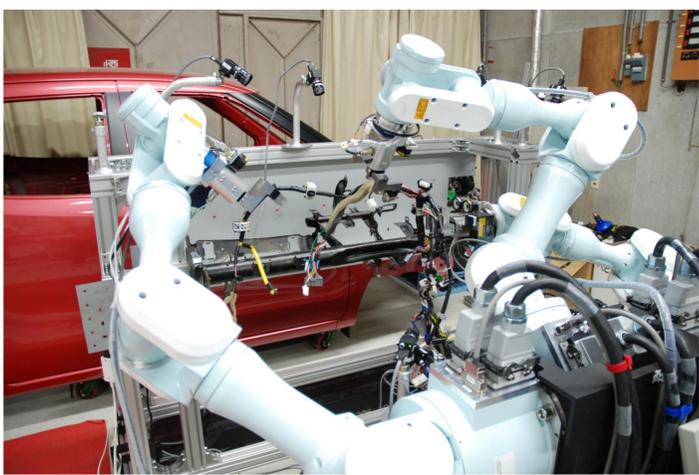
【宇宙ロボットの遠隔操作、微小重力環境下の作業模擬】



地球・衛星間の遠隔操作を達成



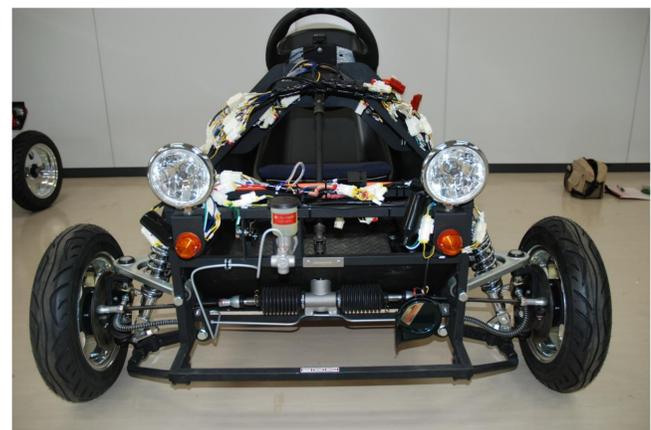
【柔軟物扱う作業の自動化】



内山研で開発されたワイヤーハーネス取り付け用ロボット

- コンピュータCGを用いた柔軟物作業の作業計画
- カメラによる柔軟物の状態計測
- 取り付け作業における柔軟物の形状制御

【次世代自動車の運転支援】



改造する予定のキットカー

- ステアバイワイヤ操舵装置
- センサ情報に基づいた車の運動状態推定
- 自動車の走行動力学に基づいた運転支援

連絡先

担当者: 内山勝 教授

連絡先: TEL: 022-795-6970 FAX: 022-795-6971

住所: 宮城県仙台市青葉区荒巻字青葉6-6-01

URL: www.space.mech.tohoku.ac.jp