



危険な環境で作業できる ロボットが地球を救う

～海洋と宇宙の探査・開発に 必要な技術とは?～

想定外と言われる甚大な被害をもたらす地震・津波・火山噴火などが勃発する昨今。海底、宇宙の探査や開発を行うために、人間に代わって危険な作業を行うロボットが必要とされています。例えば、高真空・高放射線・高（低）温度である宇宙空間や、低酸素・高水圧・低温度である海中での作業には、人間の生命にかかわるような危険が伴います。このように危険で特殊な極限環境において、ロボットを思い通りに動かすためには、制御方法（コントローラ）が必要になります。さらに、極限環境下での作業のために、ロボットには、人間の腕・手に相当するマニピュレータが搭載されています。そのため、ロボット本体だけでなく、マニピュレータの運動制御法も必要になります。私の研究では、このような極限環境作業ロボットの運動制御法の開発に取り組んでいます。そして、極限環境で想定外の要因が起こっても自由自在に動くロボットの実現を目指し、より多くの危険作業を行えるようになるために日々研究しています。

工学部
機械工学科
平 雄一郎 准教授



問い合わせ：崇城大学 入試課
TEL:096-326-6810(直通)
熊本市西区池田4-22-1

そうじょう大学

検索

- 薬学
- 応用微生物工学科
- 応用生命科学科
- 機械工学科
- ナノサイエンス学科
- 建築学
- 宇宙航空システム工学科
- 情報学
- 美術学
- デザイン学