

ロボティクス・メカトロニクス研究拠点

<https://rcrm.ynu.ac.jp/>

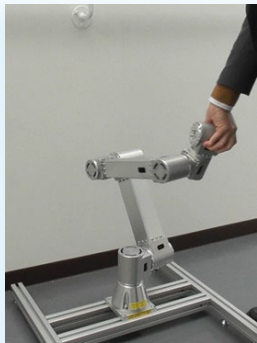
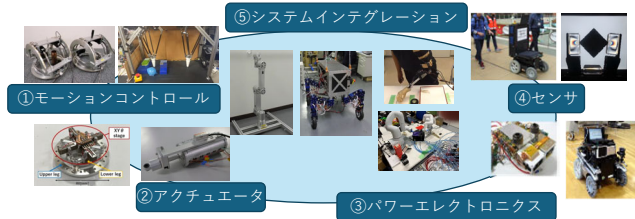
ロボティクス・メカトロニクス研究拠点
Research Center for Robotics and Mechatronics: RCRM

工学研究院・知的構造の創生部門
(数物・電子情報系学科)

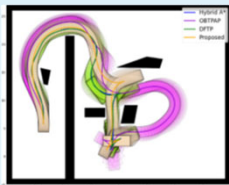
- ・藤本康孝 (教授・前拠点長)
- ・濱上知樹 (教授)
- ・下野誠通 (准教授)

工学研究院・システムの創生部門
(機械・材料・海洋系学科)

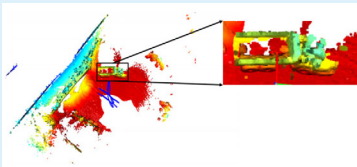
- ・前田雄介 (教授・拠点長)
- ・洲脇大海 (准教授)
- ・加藤 龍 (教授)



バックドライブ可能な減速機を有するロボットアーム



車両の高速な最短軌道計画



自動建設車両搭載のLIDARによる環境認識

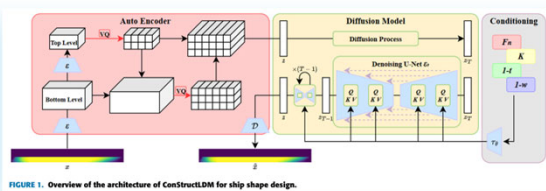
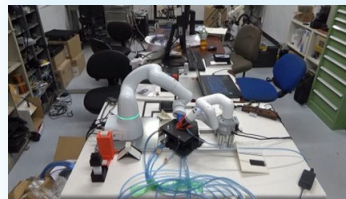
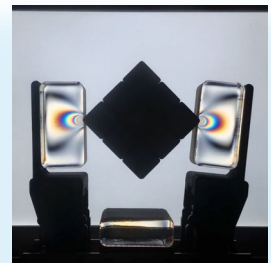


FIGURE 1. Overview of the architecture of ConstructLDM for ship shape design.

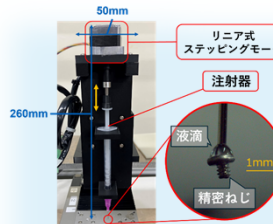
船体設計への生成AI技術の適用



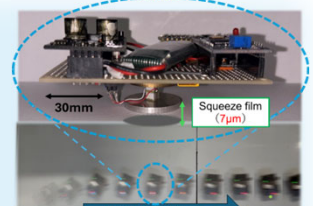
折り鶴の自動化



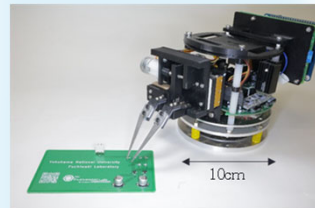
光弾性を利用した力分布センシング可能なロボットハンド



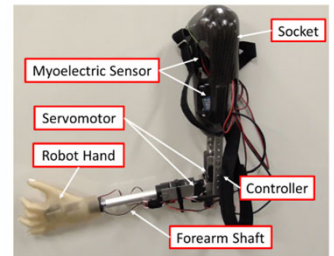
液架橋カグリッパによる微小物体ハンドリング



高速移動可能な無線浮揚装置



自律・無線化精密移動ロボット

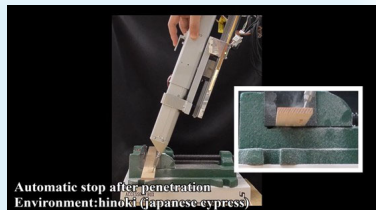


TMR手術による上腕筋電義手



Haptic Forceps ver.3

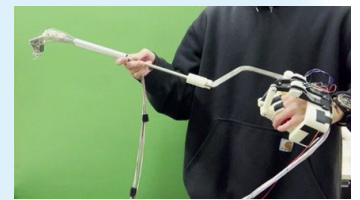
触覚情報に基づく脳腫瘍診断デバイス



貫通検知機能を有する骨ドリル



術者用5指ハンド型ロボット鉗子



助手用3指ハンド型ロボット鉗子