

氏名	兒玉 勝敏 (Kodama Katsutoshi)
所属・職名	機械システム科 研究員
専門分野	制御工学、ロボット工学、システム工学
主な研究テーマ	・ 海洋ロボティクスに関する研究 ・ ロボティクス、機械制御に関する研究
研究内容キーワード	水中ロボット (AUV、ROV)、水上ロボット (ASV)、ロボット制御
技術相談・共同研究・受託研究など可能な技術	・ 水中・水上ロボットに関すること ・ ロボティクス、機械制御に関すること ・ 運動制御シミュレーションに関すること
共同研究等に利用可能な装置等	振動試験装置

補足説明

水域ロボティクスによる社会課題解決や新産業創出等を目的に研究開発を行っています。

【現在の主な研究内容】

◇ テストベッド ASV の開発

ROS2 ベースの制御ソフトウェアを搭載した技術開発用テストベッド ASV を開発中。

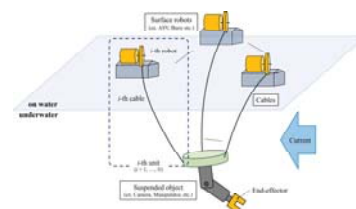


テストベッド ASV (開発中)

【これまでの研究内容】

◇ 国立大学法人 長崎大学

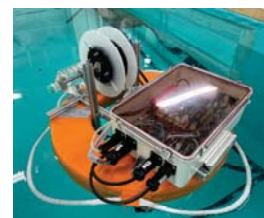
- ・ 磁気浮上システムのロボスタ制御に関する研究
- ・ 移動式足場装置の水平保持制御およびセミアクティブ動吸振器による制振に関する研究
- ・ 水中パラレルワイヤ駆動システムの運動制御に関する研究
- ・ 壁面調査ロボットに関する研究
- ・ ASV、ROV に関する研究



水中パラレルワイヤ駆動システム

◇ 国立研究開発法人 海洋研究開発機構 (JAMSTEC)

- ・ Hybrid-AUV の開発



小型 ASV

【所属学会】

日本ロボット学会、計測自動制御学会、日本船舶海洋工学会

【その他】

Researchmap - https://researchmap.jp/katut_kodama