◇ 2015年 12月 10日 (木)

◇ 午後5時00分開始

◇ 情報科学研究科棟 2F 大講義室

**話題：ロボット機構研究の実際 — 原理考案
から具現化までの泥臭く重要な過程 —**

話題提供者：多田隈 建二郎 准教授

(応用情報科学専攻 応用情報技術論講座 人間-ロボット情報学分野)

本講演においては、我々が考案・研究開発してきた球状全方向車輪“Omni-Ball”を原点とした各種全方向駆動メカニズム研究を体系的に紹介することを試みます。この車輪機構を皮切りとした、円形断面クローラ・全方向包込み式グリッパなど、一見すると別物に見えるものの、それらの根本構造に関しては原理的共通項が存在します。本講演では、実際のロボット機構のアイデア創出、実機設計・試作といった一連の具現化の、「泥臭いながらも重要な」過程に関するご紹介できればと考えています。

**第62回
情報科学談話会**