



打田 正樹

計測制御、パワエレ技術をもとに 新たなロボット、システムを創造します。

所属：機械工学科 職名：准教授 学位：博士(工学)

Mail: ma-uchida@mech.suzuka-ct.ac.jp

Web: <http://www.suzuka-ct.ac.jp/mech/uchida/> 「打田研究室」で検索

研究

専門 制御工学、モータ、ロボット工学

所属学会 日本機械学会, 電気学会

研究 リハビリ支援ロボット, スキルアシスト
ロボット, 自律移動型ロボット, 用途指向
型モータ設計

Key words ロボット, モータ, ロバスト制御

実験装置 3Dスキャナ, 各種距離センサ, その他各種
センサ, 小型車両走行状態の模擬が可能な
モータテストベンチ

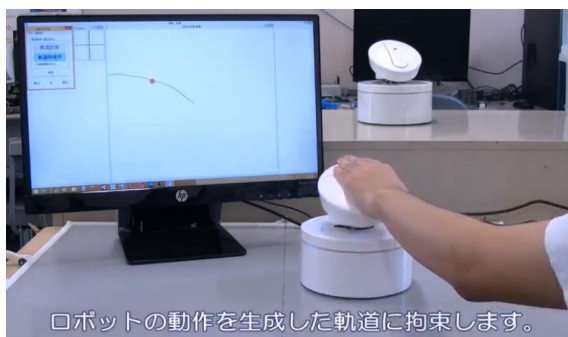
論文など researchmap

<https://researchmap.jp/read0152459>

教育

担当授業 機械工作実習(2年), メカトロニクス(3年), 電気工学議論(3年), 制御工学(5年), 実践メカトロニクス(専2年), 機械工学実験(5年), 卒業研究(5年), 特別研究I・II(専1, 2年), 等

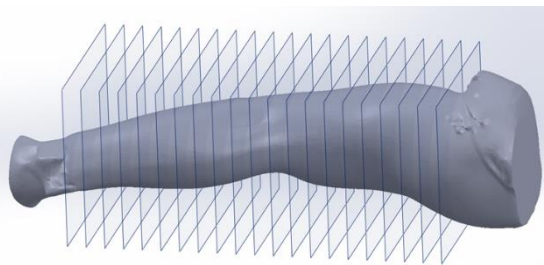
実践的教育 主に、メカトロニクス系を担当しております。卒業研究や課外活動のロボコンでは、最新のセンサやマイコン、PC等を利用して、新たなロボットの創造、改良を行っており、学生の実践的技術や問題解決能力を育成しています。



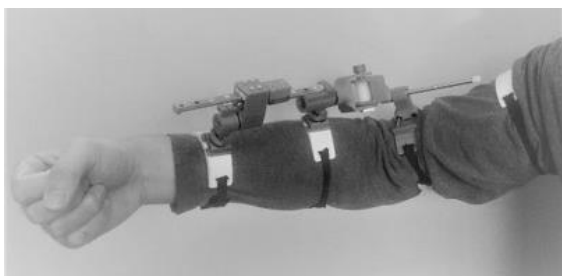
ロボットの動作を生成した軌道に拘束します。

上肢リハビリ支援ロボット

(従来ロボットと比較し、大幅な小型化、低コスト化を実現します。これにより導入障壁を大幅に下げます)



3Dスキャン画像



3次元モデルによるアシストロボット試作機

(人体の運動変化に伴う形状変化等を3Dスキャナを用いて精密に計測し、それを設計に生かすことで快適なアシストロボットを実現します)