

氏名	白井 達也 (しらい たつや)	
研究室	知能機械システム実験室 (ロボット技術を用いた各種システム開発)	
専門	ロボット工学, eラーニング (LMSなど)	
研究テーマ	マルチモーターパワーユニットの開発 非線形バネ S A T (Stiffness Adjustable Tendon) 機械的関節剛性調整機構 装着型姿勢アシスト装置 三モードバネ機構 ROSを用いたロボット制御 Raspberry Pi, Arduinoを用いたシステム開発	
担当授業	1年 基礎工学実験 3年 情報処理応用, 総合実習, メカトロニクス, ロボットデザイン論 4年 創造工学 5年 ロボット工学, 基礎メカトロニクス, 工学実験	
学歴 職歴	千葉県船橋市出身 1989年3月 木更津工業高等専門学校・電子制御工学科卒業 1991年3月 九州工業大学 情報工学部 知能情報工学科卒業 1993年3月 九州工業大学大学院 情報工学科 情報システム専攻 修了 1993年4月 ソニー株式会社 入社 FA・精機事業本部 FAシステム事業部 制御技術課 生産技術部門 FAシステム部 システム制御2課 生産技術部門 FAシステム部 システム2課 1997年3月 退社 1997年4月 広島大学大学院 工学研究科 情報工学専攻 博士課程後期 入学 2001年3月 同上, 修了, 博士(工学) 2001年4月 鈴鹿工業高等専門学校 機械工学科 着任	
特許	「ばね装置」 (特出2002-335562, 特公2004-169795) 「半田供給装置と半田液面変位測定方法」 (特願平8-186606, 特公平10-5996) 「トラバースコントローラ」 (特願平7-270597, 特公平9-92564) 「トルクセンサ」 (特願平3-354554, 特公平5-164648)	
受賞	情報教育シンポジウムSSS2014 デモ・ポスター賞 「Processing上で古典的なコンソール対応型プログラミングから高度なグラフィックスプログラミングまで 学習可能なフレームワーク Crowbar+Tomahawkの紹介」 日本ロボット学会・第15回研究奨励賞 「拡張自己姿勢変形動作の提案と把握動作への応用」 (第17回学術講演会)	
所属学会	日本ロボット学会, 日本機械学会, 日本人間工学会, 日本福祉工学会 (論文査読委員), 日本ムードル協会 (広報担当理事)	
スキルなど	ソニー (株) で4年間, PLCを用いた生産設備の制御システム開発を担当. プログラミングはBASICから始めてCまで一通り. 大学ではProlog, 鈴鹿高専に着任してからWeb技術 (HTML, PHPなど), Processingを習得. Linuxサーバー構築, 管理 (ESXi上). 2007年よりLMS (Learning Management System) のMoodleの改良に着手 (moodle.orgファシリテーター). 学会発表はRobomechが中心. 時々, OSC (OpenSourceConference) にも顔を出しています. みえメディカルバレー関係, 生産技術問題研究会 (三重ハイテクフォーラム) 会員, NPO ほっとねっと四日市 (社員). 現在, 校内ロボット化を推進中. 校内にミニ四駆コース常設 (2016年から). ロボコンプロジェクト (責任者), 鈴鹿総合工学同好会 (顧問).	
外部リンク	SlideShare SourceForge.jp(OSDN) moodle.org (Japanese Moodle) 旧ホームページ	