

研究タイトル：

## 計測制御技術を用いた機械システムの創製



氏名：	今西 望 / IMANISHI Nozomu	E-mail：	imanishi@mec.niihama-nct.ac.jp
職名：	助教	学位：	博士(工学)
所属学会・協会：	日本機械学会、日本 AEM 学会、日本ロボット学会、日本設計工学会		
キーワード：	機械力学、ロボティクス・メカトロニクス		
技術相談 提供可能技術：	<ul style="list-style-type: none"> <li>・機械力学(振動など)に関する分野</li> <li>・ロボティクス・メカトロニクスに関する分野</li> <li>・マイコンなどの制御プログラム開発</li> </ul>		

研究内容： 電気自動車の開発 / 転動型動吸振器の開発 / ロボットの開発

### 《電気自動車の開発》

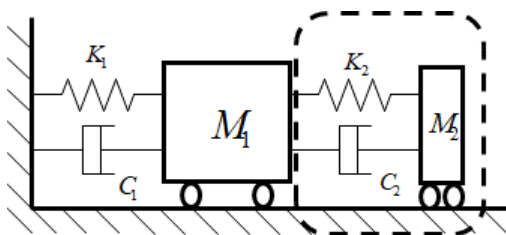
単三充電電池40本を使って走行タイムを競う Ene-1GP 出場を想定した電気自動車の開発を行っている。将来的にはこの車体をベースに、電気自動車の自動走行などのインテリジェント化に関する研究を計画している。

### 《転動型動吸振器の開発》

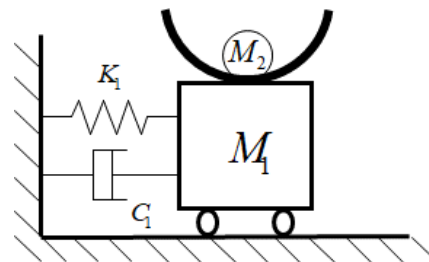
転動型動吸振器は、形状だけの工夫でバネとダンパに当たる機能を持った動吸振器を実現するもので、木造建築物などに応用して、何百年も残るような制振装置が作れないかを研究している。

### 《ロボットの開発》

計測制御技術・知能化技術を組み合わせたロボティクスに関する研究を行っている。最近のテーマは災害現場で活躍するレスキューロボットについて、そのモビリティや構造に関する研究を行っている。



一般的な動吸振器のイメージ図



転動型動吸振器の基本構造

提供可能な設備・機器：

名称・型番(メーカー)	