

(2) 各部門の研究内容等

部門	領域	教 員	研 究 内 容	担当授業科目
情報 基 盤 工 学 部 門	情報システム学領域	教 授 鳥山 朋二*	センサを用いた行動・状況の識別を応用したシステム ①高齢者の介護予防を支援するシステムの開発 ②独居高齢者の見守りシステムの研究 ③看護実習で使用する乳児型センシングシステムの開発	システム開発工学
		准教授 浦島 智	①ユビキタスセンサ情報による行動識別とその応用 ②複数振動センサを利用した入力インタフェースの実現 ③講義用ネットワークアクセスコントロールシステムの開発	システム開発工学
		講 師 森島 信	①ブロックチェーンシステムの高性能化、高信頼化の研究 ②GPUを用いたビッグデータ利活用のためのNoSQLデータベースの研究 ③機械学習を活用した高齢者見守りシステムの研究	計算機構成論
	視覚メディア学領域	教 授 中田 崇行	①立体ディスプレイおよびキャリブレーションの研究 ②3次元環境内での物体の位置姿勢検出手法の研究 ③VRにおける非対称振動による仮想力覚提示に関する研究	3次元メディア表現
		講 師 西原 功	①見やすい映像にするためのリアルタイム動画処理技術に関する研究 ②無停止を目指したデータ収集システムの構築に関する研究 ③人に優しいヒューマンインタフェース技術の研究	UI デザイン
	社会情報デザイン学領域	教 授 岩本 健嗣	①センサを利用したユーザの状況認識 ②携帯電話などを利用した屋内におけるユーザの位置推定技術 ③市街地における環境情報センシングとその解析	IoT 特論
		講 師 大倉 裕貴	①非線形制御理論に関する研究 ②人間-機械系のためのモデリングおよび制御手法の研究 ③移動ロボットの自律走行に関する研究	動的システムのデザイン

※の教員については、令和8年度入学者の志望対象とはしません。

部門	領域	教 員	研 究 内 容	担当授業科目
情報 応用 工学 部 門	テレイドジスタンス学領域	教 授 大山 英明	①テレイドジスタンス型ロボット操縦(ロボットの感覚情報を操縦者が共有し、ロボットが操縦者の動きに追従して動く操縦方式) システムの研究 ②テレイドジスタンス型遠隔作業支援(作業者の感覚情報を指示者が共有し、作業者が指示者の動きに追従して動くように情報提示する作業支援方式) システムの研究 ③ネットワーク理論の応用研究	テレイドジスタンス学
	バーチャルリアリティ学領域	教 授 田川 和義	①触覚のバーチャルリアリティに関する研究 ②ヒトの知覚特性を巧みに活かした五感提示機構の開発 ③バーチャルリアリティの医療等への応用に関する研究	インタラクティブシステム論
		講 師 井上 康之	①バーチャルリアリティ・認知科学に関する研究 ②アバター(分身ロボット)の身体性に関する研究 ③人間拡張技術に関する研究	身体性認知科学特論
	人間情報学領域	教 授 唐山 英明	①人間情報工学に関する研究 ②脳波等の生体情報の計測と解析に関する研究 ③理学分野への機械学習の応用に関する研究	地域メタバース論
		講 師 崔 高超	①脳コンピュータインターフェースに関する研究 ②ディープラーニングによる生体情報処理に関する研究 ③量子人工知能システムの開発	量子コンピュータ特論