



知能情報システム工学講座

准教授

ます ひろ
増 田 寛 之
(1978生)

博士 (工学)
(首都大学東京・平 22)

経 歴

福井大学工学部機械工学科卒 (平 13.3) / 福井大学大学院工学研究科機械工学専攻修士課程修了 (平 15.3) / (株)デンソー (平 15.3 ~ 18.12) / 首都大学東京リサーチアシスタント (平 19.12 ~ 22.3) / 首都大学東京大学院システムデザイン研究科ヒューマンメカトロニクスシステム専修博士後期課程修了 (平 22.3) / 首都大学東京特任研究員 (平 22.4 ~ 23.3) / 神奈川大学工学部助手 (平 23.4 ~ 25.9) / 富山県立大学工学部講師 (平 25.10 ~ 31.3) / 同大学准教授 (平 31.4 ~)

担当科目 知的学習システム (大学院) / ロボット制御工学 / 知能デザイン工学実験 / 知能ロボット工学 / ロボット創造演習
専門分野 ロボティクス / システム統合 / ソフトコンピューティング

論文・報告 「知覚-行為循環に基づくロボットの知的制御」(学位論文)
「小集団とインタラクションを行うプレゼンテーションロボットの開発」(日本知能情報ファジィ学会誌, 2018)
「視線方向を考慮した球面画像上でのオプティカルフローによる車両の旋回表現」(計測自動制御学会論文集, 2018)
「自動車と人を繋ぐロボット」, 解説, 知能と情報, 2018.
「Direct Perception and Action Decision for Unknown Object Grasping」(International Journal of Artificial Life Research, 2017)

特許 「人とのインタラクションにおける安全度を考慮したロボットの制御」(特許第 5464514 号)

所属学会 日本機械学会 / 日本ロボット学会 / 日本知能情報ファジィ学会 / 計測自動制御学会 / IEEEE

学会委員等 日本知能情報ファジィ学会誌編集委員 / 計測自動制御学会 CI 研究部会委員

受賞歴 Best Paper Award (ICIEV2015) (平 27.7) / Best Presentation Award (IWACIII2013) (平 25.10) / Best Conference Paper Award (URAI2012) (平 24.11)

現在の研究課題

1. 統合システムアーキテクチャの開発
様々なセンサ等のデバイスとロボットが容易に連携してサービスを可能にするために、ロボットのための統合システムアーキテクチャを開発する。
2. 自律プレゼンロボットの開発
1の研究を応用して、参加者とインタラクションをしながら自律的にプレゼンテーションを行うロボットの開発を行っている。
3. 人と協調する超小型電気自動車の開発
自動運転社会を見据えて、搭乗者がより安心・快適に感じるような移動を実現するために、車載ロボットを介して人と自動車の意思疎通を行うコミュニケーションの研究を行っている。

共同研究キーワード

ロボットパートナー / 人工知能 / 統合システム / メカトロニクス / 人-ロボットコミュニケーション / 超小型電気自動車