

研究者 (3) 知能ロボット工学科



機能ロボティクス講座

助教

たまもと たくみ
玉本拓巳

(1989生)

博士(工学)

(東海大学・平 29)

■経歴

東海大学工学部機械工学科卒(平 24.3) / 東海大学大学院工学研究科機械工学専攻修士課程修了(平 26.3) / 東海大学大学院総合理工学研究科総合理工学専攻博士課程修了(平 29.3) / 富山県立大学工学部助教(平 29.4 ~)

担当科目 機械製図演習 / 機械製作実習 / ロボット創造演習

専門分野 ロボット工学 / 機構学 / マルチボディダイナミクス

論文・報告

「剛性可変機構を有する多関節グリップングハンドに関する研究」(学位論文)

「差動歯車機構を用いた多関節グリップ」(日本ロボット学会誌, 2015)

「Dexterous Gripping of a Hand with Multi-Joint Fingers」(International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, 2016)

所属学会

日本ロボット学会(平 25.7 ~) / 日本機械学会(平 28.2 ~) / 計測自動制御学会(平 30.10 ~)

受賞歴

日本機械学会 2015 年度若手優秀講演フェロー賞(平 28.6)

現在の研究課題

1. 電気静油圧アクチュエータの研究

電動モータと油圧式マスタースレーブシステムを組み合わせたアクチュエータ機構の特性を明らかにし、歩行訓練機器や義肢装具などの最適なメカニズムと制御への応用を目指す。

2. ロボットの関節機構に関する研究

差動機構やリンク機構を用いることで、エネルギー効率を高めたり関節を柔らかくするなど、特殊な機能を持たせたロボット関節機構に関する研究。

共同研究キーワード

ロボティクス / メカトロニクス