

研究者 (3) 知能ロボット工学科



知能情報システム工学講座

准教授

さわ い けい
澤 井 圭

(1980生)

博士 (工学)

(東京電機大学・平 22)

■経 歴

東京電機大学工学部情報通信工学科卒 (平 15.3) / 東京電機大学大学院工学研究科情報通信工学専攻博士前期課程修了 (平 18.3) / 東京電機大学大学院先端科学技術研究科情報通信メディア工学専攻博士後期課程修了 (平 22.3) / 東京電機大学大学院工学研究科助教 (平 23.9 ~ 28.3) / 富山県立大学工学部講師 (平 28.4 ~ 令 2.3) / 同准教授 (令 2.4 ~)

担当科目 機械製作実習 / 知能デザイン工学実験

専門分野 ネットワークロボティクス / フィジカルコンピューティング / 通信工学

論文・報告 「ロボットセンサネットワークを用いた被災地情報収集支援システムの開発」(学位論文)

「Construction Strategy of Wireless Sensor Networks with Throughput Stability by Using Mobile Robot」
(Int'l J. of ACSA)

所属学会 電気学会 (平 27.4 ~) / 計測自動制御学会 (平 27.4 ~) / 情報処理学会 (平 27.4 ~)

学会委員等 第 33 回日本ロボット学会学術講演会特別行事担当副委員長 (平 27) / SICE Annual Conference 2013

Program Committee Member (平 25) / 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2015 プログラム委員 (平 24 ~)

受賞歴 丹羽保次郎賞 (平 22.3)

現在の研究課題・概要

1. マルチロボットセンサネットワークの研究

無線センサネットワークを構成するセンサノードに移動ロボットを利用した、被災地における柔軟なモニタリングシステムの構築・展開手法の研究・開発を行う。また移動ロボットの無線遠隔操作手法について、通信方式や遠隔操作インタフェース等を考慮した検討を行う。

2. 被災地情報収集手法の研究：閉鎖空間におけるレスキュー活動従事者の二次災害リスク軽減を目的とした被災地情報収集デバイス・システムの検討・開発を行う。

共同研究キーワード

ネットワークロボット / センサネットワーク / 被災地情報 / フィジカルコンピューティング