

研究テーマ	小型ロボット・機構・アクチュエータの開発 「機構」・「回路」・「計測」・「制御」			
担当教員・連絡先	瀧脇 大海 <a href="mailto:ynu-gr-fuchilab@ynu.ac.jp">ynu-gr-fuchilab@ynu.ac.jp</a> , <a href="mailto:ohmif@ynu.ac.jp">ohmif@ynu.ac.jp</a>			
研究室 Web	<a href="http://www.fuchilab.ynu.ac.jp/">http://www.fuchilab.ynu.ac.jp/</a>		定員: 3名	
共同研究の有無	EP 内複数教員で指導	EP 横断で指導	企業と連携	
<p>テーマ概要:</p> <p>小型ロボット・機構・アクチュエータの「機構」・「回路」・「計測」・「制御」の開発を行います。具体的には、要望を聞いて、テーマ調整します。研究室 Web 参照</p> <p>テーマの例:</p> <p>&lt;制御&gt;</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>メカナム型自走ロボットの AI カメラ・赤外線センサによる自動制御</li> </ul> <p>&lt;アクチュエータ&gt;</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>圧電アクチュエータの入力波形の開発</li> </ul> <p>&lt;回路&gt;</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>小型 FPGA のプログラミング</li> </ul> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  <p>Rover C pro</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>Unit V2 M12 版 (カメラセンサ)</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>ZYBO</p> </div> </div>				
<p>履修済みであることが望ましい科目:</p> <p>参考文献を提供: 機構学、電気回路、マイコン、トランジスタ回路、Python による機械学習、制御工学、信号処理</p>				
<p>スキル:</p> <p>各種プログラミング (C、Python など)、マイコン制御、電気・電子回路ロボコンなど、ものづくりに興味がある人を募集します。</p>				
<p>その他:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>各自のスケジュールに合わせ、週 1・長期休暇に活動</li> <li>活動場所は、自宅・研究室どちらでも OK</li> <li>テーマを分割して簡単な問題から順番に取り組む。</li> </ul>				