

モビリティシステム 研究グループ

ホームページ : <http://www.suzlab.mae.nagoya-u.ac.jp/>

連絡先 : tatsuya.suzuki@mae.nagoya-u.ac.jp
hiroyuki.okuda@mae.nagoya-u.ac.jp



鈴木 達也教授



奥田 裕之准教授

研究グループ説明会(対面)

- ・ 1回目 2月9日(金)
13:30~(1時間程度)
- ・ 2回目 2月13日(火)
16:00~(1時間程度)

場所 : 工学2号館北棟1階
114号室(北玄関すぐ)

事前のWEB予約をしてください
詳細は[鈴木研WEBページ](#)で

配属が決まったら

奥田(連絡先は右上参照)まで氏名、
学籍番号、メールアドレスを
できるだけ早めに連絡をください。

研究グループの概要

高度知能化モビリティの実現

モビリティ(移動体)を中心とした研究を行っています。自律的な移動と安全の達成はもちろんのこと、搭乗者への支援や、**周囲の人や環境に配慮**するようなモビリティを実現するための、**高度な制御系設計、最適化技術**を研究しています。

- ・ より広範な「移動」を提供する高度自律移動体
- ・ 人と協調する制御系を実現する人のモデル化、解析、予測技術
- ・ 複雑な制御対象、評価関数を考慮しつつ、実時間制御を達成する実時間最適化のアルゴリズムと実装技術

卒論のテーマ例

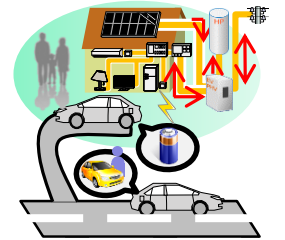
- ・ 高度な自動運転を実現する行動計画・制御
- ・ 他者に配慮するヒューマンフレンドリーなモビリティシステム設計
- ・ EVの車載電池利用エネルギー管理システム
- ・ 多脚移動ロボットの不整地歩行制御

当研究室の運営方針

- ・ より高度・専門的な知識と、問題の本質を見据え解決する力を身に着けるため、博士後期課程への進学を応援します。



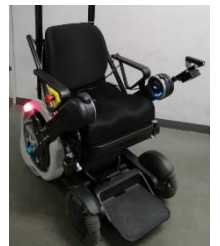
小型EV自律走行検証車両



EVを活用するEMS



運転行動観測用DS



自律移動型電動車椅子



多脚移動ロボット