

# モビリティシステム 研究グループ

ホームページ : [www.suzlab.mae.nagoya-u.ac.jp](http://www.suzlab.mae.nagoya-u.ac.jp)

連絡先 : [hiroyuki.okuda@mae.nagoya-u.ac.jp](mailto:hiroyuki.okuda@mae.nagoya-u.ac.jp)



鈴木 達也  
教授



奥田 裕之  
准教授



山口 拓真  
助教

## 研究グループ(ハイブリッド)説明会

- ・ 1日目 2月7日(月)  
10:00~
- ・ 2日目 2月15日(火)  
13:00~

(場所・接続情報等は次ページ参照)

## 配属が決まったら

右上の連絡先(奥田)に早目に  
メールし集合日時と場所を確認



## 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

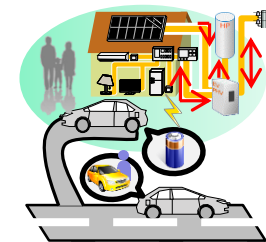
- ・ 人間の走行の特徴を反映する自動車の走行制御
- ・ 他者に配慮する車両/移動ロボの走行計画
- ・ EVの車載電池利用エネルギー管理システム
- ・ 他者の意図、動作を推定しインタラクションを考慮した電動車椅子の自律走行制御
- ・ 多脚移動ロボットの不整地歩行制御

## 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

# モビリティシステム研究グループ

## 対面説明会情報

集合場所 工学2号館北棟1F 114号室

- ・ 1日目 2月7日(月) 1回目 10:00～ 2回目 11:00～
- ・ 2日目 2月15日(火) 1回目 13:00～ 2回目 14:00～

※必ずマスクを持参してください。感染状況等によってオンラインのみに切り替える場合があります。

※対面では各回定員を10名に絞ります。申し込みは鈴木研ホームページを確認ください。

※対面参加希望者が少ない場合には、人数を集約し実施回数を減らす場合があります。

## リモート説明会接続情報

※対面説明会の様子をZOOMにて配信します(双方向、質問可)

※感染の機会低減のため、オンラインでもよい方はオンラインでどうぞ。

- ・ 2月7日(月) 11:00から(対面2回目を中継します)
- ・ 2月15日(火) 14:00から(対面2回目を中継します)

URL: <https://zoom.us/j/91427439180>

ミーティングID: [914 2743 9180](#)

パスコード: [SuzukiLab](#)

※説明会についての変更、お知らせは鈴木研ホームページで行いますので時々確認してください。申し込み時、メールアドレスを記入された方はメールでもお知らせします

ホームページ: [www.suzlab.mae.nagoya-u.ac.jp](http://www.suzlab.mae.nagoya-u.ac.jp)

連絡先: [hiroyuki.okuda@mae.nagoya-u.ac.jp](mailto:hiroyuki.okuda@mae.nagoya-u.ac.jp)