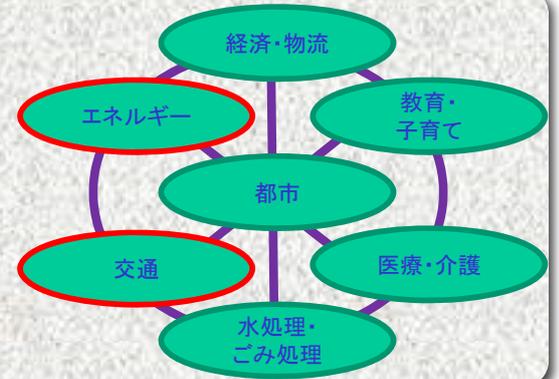


自動運転制御研究室

[指導教員] 向井正和 准教授 <http://www.ns.kogakuin.ac.jp/~wwc1010/>

研究室の方針

システムとして対象を捉え、様々な情報を利用して、制御する制御工学の研究室です。制御によってスマートな社会システム実現することを目指します。



研究の対象

- 自動車交通システムの制御
- エネルギーシステムの協調制御
- 小型ロボットの協調制御



省燃費運転制御の研究

前方車両の挙動予測, 信号機の情報, 道路の勾配情報などを活用して省燃費運転を実現します。



最近の研究テーマ

- 自動車の衝突回避制御
- 自動車の自動合流制御
- 交通システムの信号機連動制御
- 小型ロボットの実験システム
- ドローン&車イスの制御 etc.

