李　在勲（いー　じぇふん）

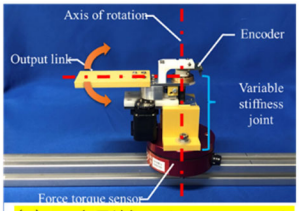
所属：理工学研究科 生産環境工学専攻 機械工学コース
専門分野： ロボット工学，メカトロニクス，人工知能応用，ドローン
学位：工学博士
所属学会：日本機械学会，計測自動制御学会，IEEE Robotics and Automation，
韓国ロボット学会
e-mail：lee.jaehoon.mc@ehime-u.ac.jp
研究室 Web：https://www.me.ehime-u.ac.jp/labo/kikaisys/robins/index.html (QR コード☞
研究者詳細情報（Research map）**：**https://researchmap.jp/jhee (QR コード☞)

【研究・技術紹介】

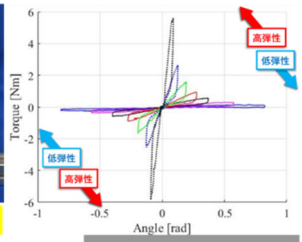
ロボット工学および人工知能技術を産業現場や医療福祉分野に応用するための研究活動を行っています．ロボットメカニズムの設計開発と制御，ディープラーニングを用いたセンサデータや画像の認識，遠隔操作や自律飛行制御によるドローンのナビゲーションについて次のテーマで研究を実施しています．

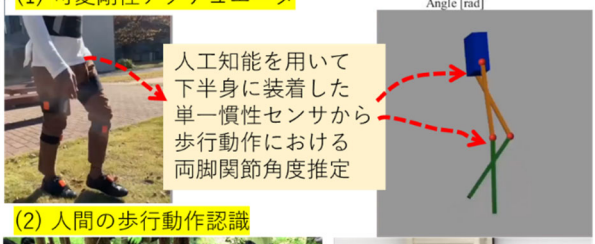
テーマ：

(1) 可変剛性機能を有するアクチュエータ
(2) ウェアラブルセンサを用いた人間の歩行動作認識
(3) 有害鳥獣の自動認識および自動捕獲
(4) 屋内点検作業のための自律飛行ドローン

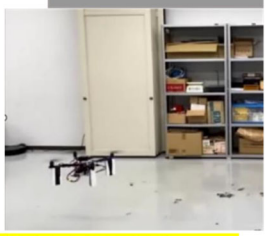


(1) 可変剛性アクチュエータ





(2) 人間の歩行動作認識



(3)有害鳥獣認識と自動捕獲　(4)屋内自律飛行ドローン

キーワード：可変剛性アクチュエータ(VSA; Variable Stiffness Actuator)，ウェアラブルセンサ，ディープラーニング応用，歩行動作認識，鳥獣被害対策，屋内自律飛行ドローン

特許・論文：特願 2022-029326，特開 2022-131042，特開 2022-136628 など

社会実装について（どのような実用化につながる研究・技術であるか）：

「自然な歩行動作が可能なロボット義足」，「ヘルスケア分野への応用可能な歩行動作認識技術」，「リハビリテーション分野における歩行動作分析装置」，「イノシシなどの有害鳥獣を自動で認識し捕獲する装置」，「屋内点検用ドローン」の開発へ

【研究者から一言】

ロボット工学や人工知能技術に関して，ご相談事がございましたらお気軽にお問い合わせ下さい．