



職名	助教
所属	ソーシャルデザイン工学科
フリガナ氏名	ヨシオカ マサタカ 吉岡 将孝 yoshioka@kochi-ct.ac.jp
学位	博士（工学）（前橋工科大学 2017）

1. 履 歴

学歴	2016. 3	前橋工科大学大学院環境生命工学専攻博士後期課程単位取得満期退学
職歴	2017. 4-	高知高専ソーシャルデザイン工学科 助教

2. 講義・委員会等

講義科目	本 科：工学実験Ⅰ デザイン工学実験Ⅱ メカトロニクス ロボット工学概論 専攻科：ME1 特別実験
学内委員会等	2017. 4-2018.3 学生生活委員会、卓球部副顧問、野球部副顧問 2018. 4- バドミントン部副顧問、ロボット研究部副顧問 2018. 4- 学生主事補佐

4. 研究活動

専門分野	ロボティクス、福祉工学、融合脳計測科学
所属学会	日本ロボット学会、電気学会、日本機械学会、電子情報通信学会、IEEE
研究テーマ	1) パワーアシストグローブに関する研究 2) 指・手首の運動情報に関する研究
主要論文・著書等	1) Masataka Yoshioka, Chi Zhu, Kazuyuki Imamura, Feng Wang, Haoyong Yu, Feng Duan and Yuling Yan: Experimental design and signal selection for construction of a robot control system based on EEG signals, Robotics and Biomimetics, pp.1-22, 26 November 2014, DOI: 10.1186/s40638-014-0022-3 2) Masataka Yoshioka, Chi Zhu, Kazuhiro Uemoto, Hongbo Liang, Haoyong Yu, Feng Duan, and Yuling Yan: Motion Classifier Generation by Mahalanobis Distance for BMI Robotic Arm Control System, Journal of Neuroscience and Neuroengineering, Vol.4, No.1, pp.1-8, June 2016, DOI: https://doi.org/10.1166/jnsne.2017.1111 3) Masataka Yoshioka, Hongbo Liang, Naoya Ueda, Ye Tian and Chi Zhu: Construction of BMI Power Assistance System with EEG-Torque Model, Neuroscience and Biomedical Engineering, Volume 4, No.3, pp.1-6, 26 July 2016, DOI: 10.2174/2213385204666160817142331 4) 吉岡将孝, 吉川裕一郎, 上本和広, 梁宏博, 朱赤, “パワーアシストシステムにおける脳波を用いた筋電推定手法の提案”, 日本機械学会論文集, Vol. 83, No. 846, 2017, DOI: http://doi.org/10.1299/transjsme.16-00195
受賞歴	平成 27 年電気学会産業応用部門大会電気学会優秀論文発表賞 A 賞 受賞