

牧野 光則 (Mitsunori Makino)

中央大学 理工学部情報工学科 教授



牧野研究室 公式サイト: <https://sites.google.com/g.chuo-u.ac.jp/makinolab/>
中央大学 研究者情報: https://c-research.chuo-u.ac.jp/html/100003235_ja.html
researchmap: <https://researchmap.jp/read0026247>

仮想と現実との調和と相乗により、人、社会、環境に有用なシステムの考案・構築を目指して、(1) CG 技術、(2) 臨場感/現実感技術、(3) 可視化技術、及びそれらの応用に関する研究を進めています。
加えて、20年近く携わっている中央大学のコンピテンシー育成を構築するシステムの評価に結びつけることも目指しています。

国際的な教育の取り組み

2021年、国際組織 世界工学団体連盟 (WFEO: The World Federation of Engineering Organizations) が実施したプロジェクトに、日本を代表するワーキンググループメンバーとして参画し、高等教育におけるエンジニアリング教育に求められる知識・能力に関する基準作りに貢献しました。WFEOは、エンジニアリング(工学)専門家のための国際組織で、ユネスコの後援の下に1968年に設立されました。現在、日本技術者教育認定機構(JABEE)の理事、基準委員長等を兼務し、日本の工学・情報系教育の国際的同等性の確保に向けた活動にも従事しています。

詳細 URL <https://www.chuo-u.ac.jp/academics/faculties/science/departments/infotech/news/2021/10/56568/>

研究の取り組み ※関係するものを抜粋

『松山高校新聞 428号(2)』(2025年12月15日発行) 高校生記者が執筆した牧野教授を紹介する記事です、是非ご一読ください。

<https://www.chuo-u.ac.jp/academics/faculties/science/departments/infotech/news/2026/02/84419/>

<https://www.chuo-u.ac.jp/uploads/2026/02/20260206144329.jpg>

【査読付き論文】“A VR System of Slide Position Self-Learning with Controllers Position Detection and Tactile Feedback for Trombone Beginners”

(トロンボーン初心者のための、コントローラー位置検出と触覚フィードバックを備えたスライド位置自己学習 VR システム、ECTI-CON 2024 (IEEE))

DOI: [10.1109/ecti-con60892.2024.10594849](https://doi.org/10.1109/ecti-con60892.2024.10594849)

VR + 触覚フィードバックという先進的な組み合わせによる、楽器の独習支援に取り組む研究です。他の楽器への応用展開も進めています。このように研究開発した独習支援型の VR システムを、MOU を締結した「[the "Metaverse of Academic Nexus for Global Opportunities \(MANGOS: \)" platform](#)」を通じて、中央大学以外の学生でも利用できる環境整備を目指しています。



宇和島水産高等学校とのコラボレーション「マグロ解体学習支援 VR システム」

宇和島水産高校が実施するマグロ解体ショーの練習に牧野研究室の知見を活かし、希少な水産資源である実物のマグロを使わずに練習できる「マグロ解体学習支援 VR システム」を2020年に構築。同高校の研究・教育事業情報工学の技術を駆使した、Society 5.0 for SDGs を体現するコラボレーションとなりました。

詳細 URL <https://www.chuo-u.ac.jp/academics/faculties/science/departments/infotech/news/2020/02/48139/>

<書籍>

『グラフィックス』(日本評論社、1994年、共著)、『Forensic Investigations and Risk Management in Mobile and Wireless Communications』(IGI Global、2019年、共編著)