

モータでメカを動かす：

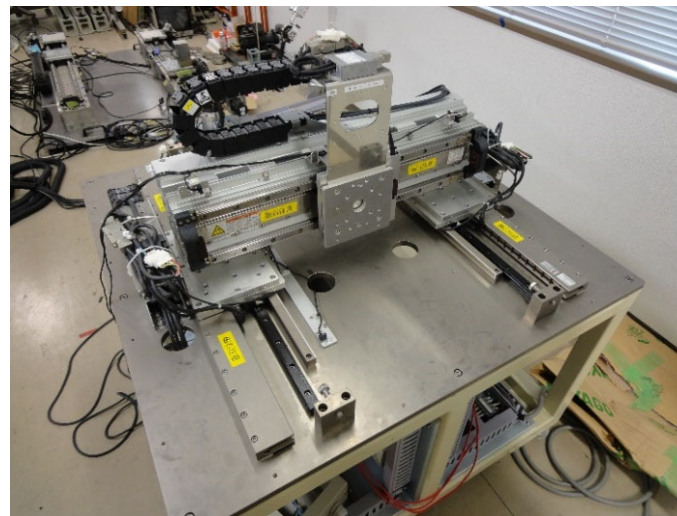
「人機一体」を志向したメカトロニクス制御技術の研究

当研究室では、ロボットに代表される「メカトロニクスシステム」の制御技術の研究をしています。「機械と人が協調する環境」を想定し；

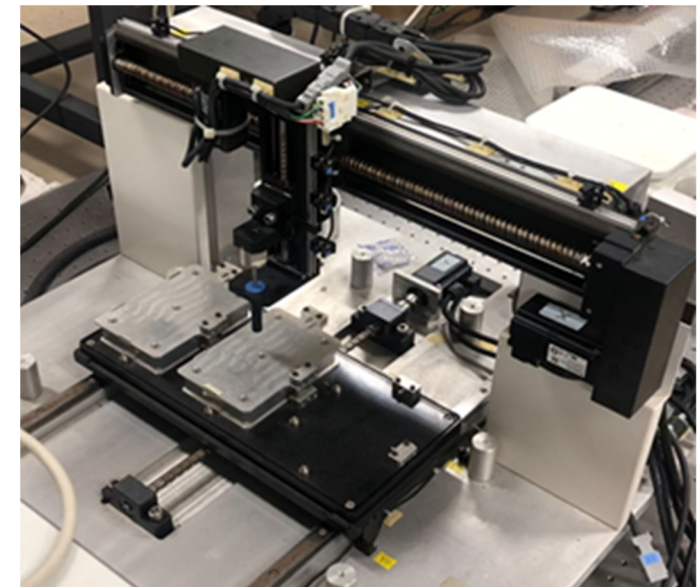
- 多軸干渉系の高精度・高速位置決め制御
 - ロボットマニピュレータの安全性能向上機能
 - 摩擦のある・もしくは無いスライダの超精密位置決め制御
- などの研究をしています。



4軸垂直多関節マニピュレータ



XY軸リニアモータスライダ
(Y軸がパラレルツイン機構)



XYZ軸ボールねじスライダ