

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。

詳しくはこちら！



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軸が平行ツイン機構)



ギター左手ロボ