

1 電子制御工学科
CONTROL
ENGINEERING

櫛 弘明 (博士(工学))

ICHII, Hiroaki (Professor Dr.Eng.)

接触作業を行うロボットマニピュレータの接触力と軌道追従を実現するための研究
英語表記

キーワード
keywords

制御、計測、メカトロニクス、ロボット、
マニピュレータ
英語表記

専門分野
Specialties

メカトロ、アクチュエータ、知能ロボット
英語表記

対象業種

生産用機械器具製造業

技術・教育相談

人間共存型ロボットの開発、
自動制御機器の開発、メカトロ教育

著書・論文等

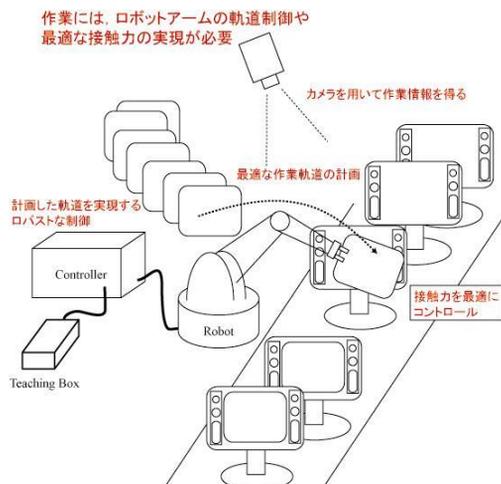
ロボットアームの軌道性能表現とその応用、日本ロボット学会学術講演会、
2005年9月17日

接触作業におけるロボットアームの軌道と力の追従性に対するフィードバック制御の効
果に関する研究、ロボティクス・メカトロニクス講演会、2004年6月20日

クーロン摩擦をもつ接触環境におけるロボットアームの位置と力の軌道追従フィード
バック制御に関する一考察、第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門
講演会、2004年12月19日

本研究の特徴

- ・生産設備のオートメーション化・ロボット化
- ・人間と共存できる機械システムの構築



ロボットアームを用いた作業、特に研磨作
業や組み付け作業など作業対象と接触す
ることによって発生する力を上手く制御しな
がら作業するロボットの研究を行っている。
このような作業では、力覚センサなどの各
種センサーを統合しなければならないが、
研究では、ロボットに視覚情報を与え、効率
よく作業が遂行できるようにする研究も行っ
ている。

