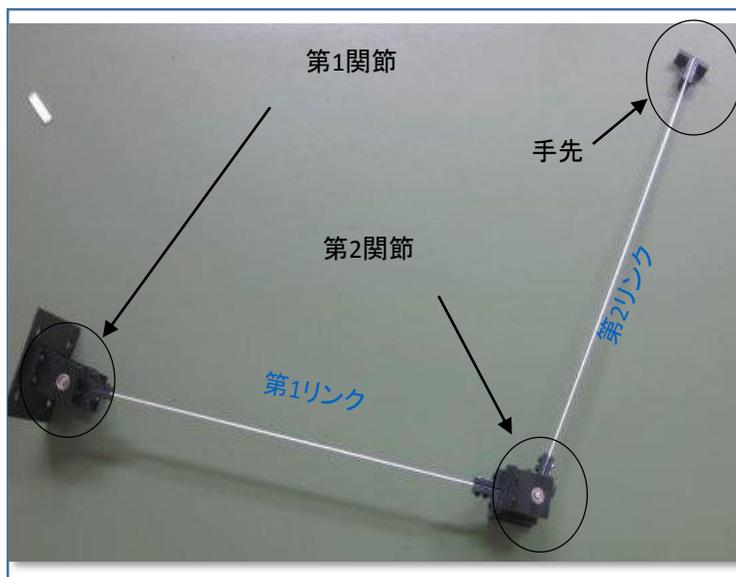


柔軟リンクロボットアームの制御

大型のロボットでは、設置場所などの制約によって関節と関節を繋ぐ部品（リンク）を硬く作れない場合があります。このようなロボットではリンクが振動するので、ロボットの手先を狙った位置に素早く移動させる事が難しくなります。本研究ではリンクの振動を抑え、手先を目標位置に素早く移動できる制御法を研究しています。



キーワード ロボット、振動、制御

分野 機械工学、制御工学、振動工学、ロボット工学