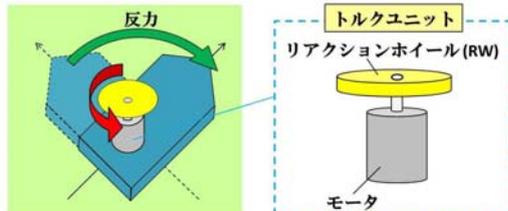


トルクユニットで駆動する回転リンク系の 姿勢制御に関する研究

研究概要

様々な機械の制御装置として
トルクユニットを用いた場合の
新しい姿勢制御法について検討

トルクユニットとは？



モータで RW を回転させ、その反力によって
リンクに直接トルクを与える装置

成果 環境との摩擦（粘性摩擦）を
積極的に利用した制御手法の提案

特徴 リンクの慣性モーメントの大きさが
リンクの位置決めに影響を与えない

リンクに荷物が乗っても
リンクの位置決め精度が劣化しない

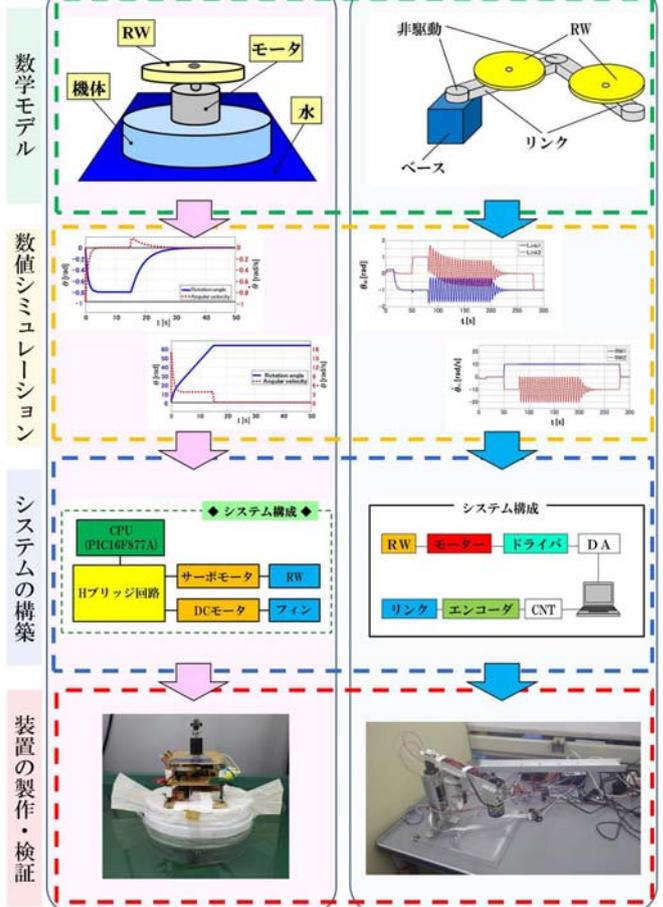
**宇宙空間での作業や
搬送装置への利用が期待**

応用

知見

小型浮遊機械

多リンクマニピュレータ



企業メリット

キーワード

モーションコントロール, 姿勢制御, リアクションホイール, トルクユニット

主要な研究テーマ

・トルクユニットマニピュレータの姿勢制御法の検討

技術相談に応じられる分野

・制御工学 ロボット工学

利用可能な装置等

・特になし

所属学科：電子制御工学科 職名：助教
 氏名：瀬戸山 康之 Setoyama Yasuyuki
 TEL： FAX：
 E-mail: setoyama@kagoshima-ct.ac.jp
 所属学会：日本機械学会、日本ロボット学会
 研究分野(専門分野)：機械制御, メカトロニクス