

賢い機構を備えた ロボットシステムの開発



機能ロボティクス講座
助教 玉本 拓巳

研究分野

ロボット工学、機構学、マルチボディダイナミクス^(*)

研究内容

リハビリテーション機器や義肢装具への応用に適した油圧式アクチュエータ機構や、柔らかい関節機構を持つロボットハンドなど、機構的な特徴を活かしたロボットシステムの評価および開発を目指します。

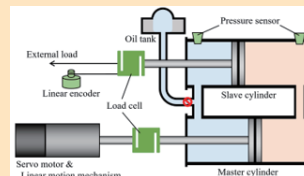
私の研究のポイント

機構学と制御工学に基づいて、メカが動作する本質的な仕組みを議論し、ロボットの設計と運動について研究します。いくつかの機構が組み合わせることで得られる機能を効果的に利用することで、アクチュエータ制御だけでは達成できない能力を持ち、シンプルな制御で賢い動作をするロボットの開発を目指します。

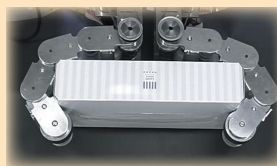
REPORT リポート

電気静油圧アクチュエータの特性評価

電気モータと油圧式マスタースレーブシステムを組み合わせたアクチュエータ。



多関節グリップングハンド



差動機構を利用した
ロボットハンド。

