

相談・提供  
可能技術

ロバスト制御系設計技術, 非線形適応制御技術, 自律分散システム解析・設計技術,  
ロボット・パワーアシスト機械制御技術

## ◆研究室の保有技術と設備

[保有技術]

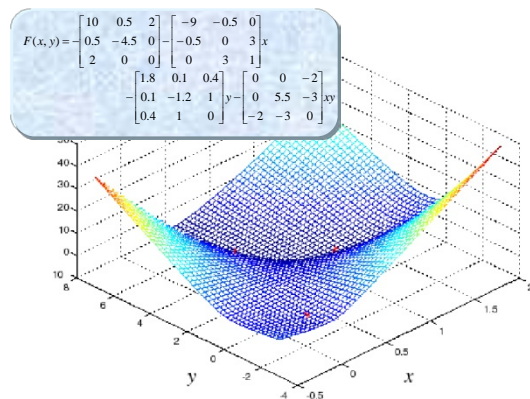
非線形適応制御技術, ロバスト制御系設計技術, 自律分散システム解析・設計技術, ロボット・パワーアシスト機械制御技術,

[主な設備]

Beowulfクラスタ計算機, 3次元運動解析装置, 等



Beowulf クラスタ計算機



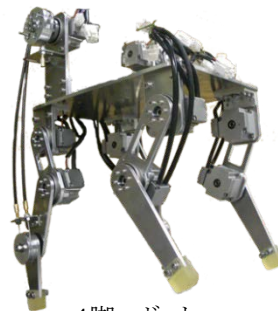
双線形行列不等式の固有値最適化



3次元運動解析装置



パラレルリンクロボット



4脚ロボット

## ◆企業との接点・共同研究のご提案

[成果の活用]

適応制御やロバスト制御理論を応用した機械システムの外乱抑制・振動制御および高速位置決めモーション制御が可能です。さらに、ロボットの高精度・高効率制御やパワーアシスト装置の制御系設計などへの応用が可能です。製造業・機械メーカーなど多くの企業や研究機関との連携を積極的に推進しています。

[共同研究への応用]

情報通信, エネルギー, 機械システムなど, 産業のあらゆる分野で多用される制御システムについて, 高度なニーズに対応できる制御システムを実現します。