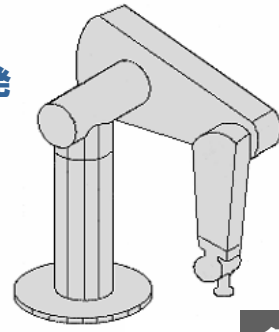


卒業研究テーマの例

- 1 産業用ロボットRV1Aのための位置と力のハイブリッド制御系の設計と開発
- 2 小型二足歩行ロボットの製作と制御系の設計
- 3 車輪型移動ロボットの製作と制御系の設計
- 4 コンプライアンス特性を有する3軸直交型ロボットの開発
- 5 3軸直交型ロボットを用いたLEDレンズ成形用金型の仕上げ実験
- 6 ニューラルネットワークを用いた機械システムの非線形特性の学習と制御系への応用
- 7 産業用ロボットの動力学モデルを用いた軌道追従制御、コンプライアンス制御、力制御実験
- 8 ファジィ推論によるロボットの制御性能の改善
- 9 遺伝的アルゴリズムを用いた制御系パラメータの最適調整



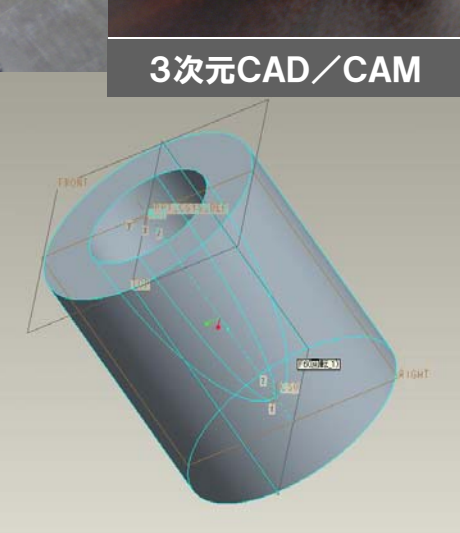
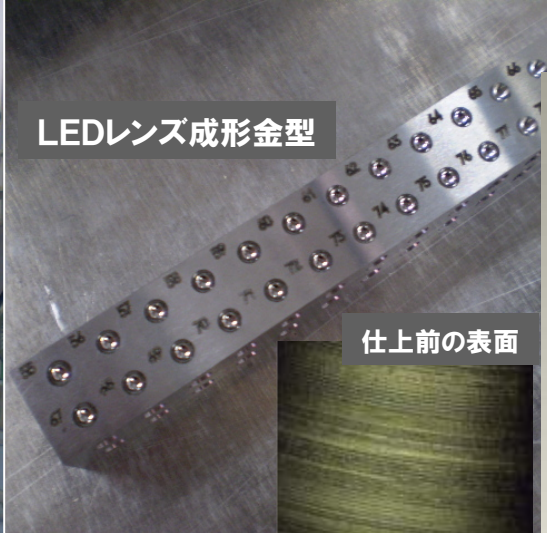
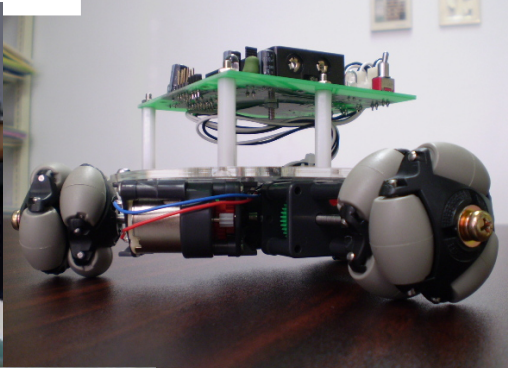
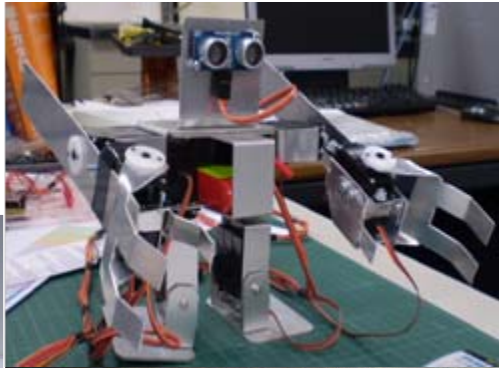
多関節型ロボット



Windows Visual C++

Matlab

コンプライアンス特性を有する直交型ロボット



仕上前の表面