

山崎 容次郎 (Yamasaki Yojiro)



機械工学科 准教授 工学修士

TEL / FAX : 087-869-3877

E-mail : yamasaki@takamatsu-nct.ac.jp

研究分野

ロボティクス, 機械制御工学

最近の研究テーマ

☆ロボットの制御モード切り替え法

☆弾性／剛体関節を有するロボットの制御

☆果菜類収穫ロボットの開発

キーワード: ロボット, ロボットハンド, 位置制御, 力制御,
制御モード切り替え法, 機械制御, 油圧機器制御

共同研究と技術相談分野

■ 共同研究

☆ロボットの制御モード切り替え法に関する研究

☆弾性／剛体関節を有するロボットの制御

☆柔らかな果菜類などの収穫ロボットの開発

■ 技術相談

☆制御モードの切り替えが必要なロボットの各種作業

☆小学生を対象としたロボコン用ロボットなどを利用した「ものづくり」教育の啓蒙

■ 応用分野(活用される用途)

☆ロボットハンドの制御: アルミニウム製の箸をもつ箸型ロボットで真鍮製の円筒を把持した場合を示す. 二本の箸は, それぞれが自律的に位置制御か力制御に切り替え制御されており, 対象物の剛性や位置が変化しても把持は可能である.

