

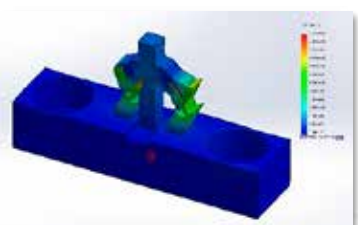
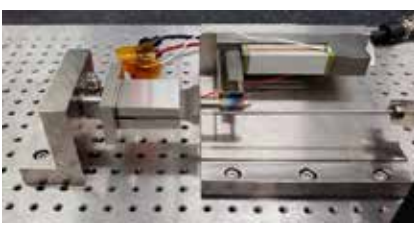
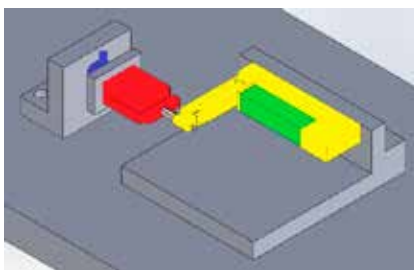




技術・研究シーズ紹介 機械系 機械システムコース

研究 タイトル	振動制御システムの開発			
氏名	櫻田 陽 SAKURADA Akira	E-mail		
職名	准教授	学位	博士(工学)	
所属学会・協会	日本機械学会, 精密工学会, 日本AEM学会			
キーワード	位置決め, 振動制御, 圧電素子, 粘弾性体, ロボット(リハビリテーション)システム制御			
技術相談 提供可能技術	<ul style="list-style-type: none"> ・精密位置決め機構(高速・高精度)に関するテーマ ・振動抑制や平面減衰機構に関するテーマ ・ロボット(リハビリテーション)の制御システムに関するテーマ 			
研究内容	<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;"> <p style="background-color: #0070c0; color: white; padding: 5px; border-radius: 10px;">精密位置決め機構</p>   </div> <div style="text-align: center;"> <p style="background-color: #0070c0; color: white; padding: 5px; border-radius: 10px;">振動制御+平面減衰機構</p>   </div> <div style="text-align: center;"> <p style="background-color: #0070c0; color: white; padding: 5px; border-radius: 10px;">ロボット制御システム</p>   </div> </div> <p>これまで、光ファイバー式非接触変位計、レーザースケール、フォースセンサーを使用し、駆動源に圧電セラミクス、積層型圧電素子、位置と力をフィードバックする機構やシステムの研究を行ってきました。それらの研究に伴い、高速に振動する構造体の振動抑制およびダンパーや動作を制御するコントローラの応用展開を目指し、画像による侵入者検知や2次元センサを用いた障害物検出、関節角度等のセンサから姿勢推定およびリハビリテーションロボットの制御システムなど、異業種交流を積極的に進めたいと考えております。</p>			
提供可能な 設備・機器	MTI-2100 (MTI Instruments Inc.) / FRA5097 (NF Corp.) / Kistler 5015A (Kistler) / RPLIDAR A2M8 (Seed) / DSP MIS Seagull			