

テーマ番号 (M610) : テーマ名 (分散マイクロマシンのパターン形成技術の開発) : 企業名 (川崎重工業株式会社)

主要論文

- 1) 佐々江啓介、五百井 清、大築康生、黒崎泰充、3自由度小型アクチュエータの開発 (第1報) - 駆動ユニットの運動解析 -、精密工学会誌、61巻・3号、1995年
- 2) 佐々江啓介、五百井 清、大築康生、黒崎泰充 3自由度小型アクチュエータの開発 (第2報) - 摩擦駆動のシミュレーションと基礎実験 -、精密工学会誌、62巻・4号、1996年
- 3) 佐々江啓介、五百井 清、大築康生、黒崎泰充、3自由度小型アクチュエータの開発 (第3報) - 球面アクチュエータの設計と性能試験 -、精密工学会誌、62巻・4号、1996年
- 4) Y. Shimomura, H. Hasunuma, K. Makino, M. Koyama, Y. Nakano and Y. Otsuki, A Control Method for Gathering Patterns of Multiple Micromachines, Journal of Robotics and Mechatronics, The Japan Society of Mechanical Engineers, Vol. 12・No. 2, 2000
- 5) 下村芳樹、佐々江啓介、大築康生、自律分散制御によるパターン形成技術、日本ロボット学会誌、19巻・3号、2001年

主要特許リスト

- 1) 佐々江啓介、五百井 清、黒崎泰充、球ジョイントの角度検出装置、特願平 06-166328 ; 1994年 6月23日
- 2) 柳瀬悦也、嵩良徳、東海正国、マイクロアクチュエータの製造方法、特願平 06-222179 ; 1994年 9月16日
- 3) 佐々江啓介、大築康生、移動ロボットおよび移動ロボット群の制御方法、特願平 09-150027 ; 1997年5月22日
- 4) 下村芳樹、小山雅隆、牧野一憲、蓮沼仁志、中野康夫、移動体および移動体群によるパターン形成方法、特願 2000-007889 ; 2000年1月17日
- 5) 下村芳樹、蓮沼仁志、安本史生、牧野一憲、中野康夫、大築康生、移動体および移動体群内の同期性獲得方法、特願 2000-305951 ; 2000年10月5日
- 6) 下村芳樹、蓮沼仁志、安本史生、牧野一憲、中野康夫、大築康生、移動体および移動体群の自己修復方法、特願 2000-337751 ; 2000年11月6日