

テーマ番号 (M6 2 0) : テーマ名 (階層型群制御技術の研究) {企業名 (三菱重工業 (株))

主要論文

- 1) 大道,小澤,他、ホロニックメカニズムと変態制御法、第 10 回日本ロボット学会学術講演会予稿集、pp. 857-860、1992.
- 2) 大道,小澤,他、ホロニックメカニズムとその構成法、機械学会第 2 回設計工学・システム部門講演会予稿集、pp. 270-274、1992.
- 3) 佐々木,他、変態制御による移動事例、日本機械学会第 7 3 期通常総会講演会論文集(IV)、pp. 494-495、1996.
- 4) 井辺,他、ホロニックメカニズムの群制御、富山マイクロマシンセミナー資料、pp13-16、1997.
- 5) 塩谷,他、マイクロマシンの超多自由度制御技術の開発、三菱重工技報、Vol. 35 No. 4, p290-P293、1998.
- 6) 塩谷,他、Development of hyper degree of freedom control method for Holonic Mechanism、TITech COE/Super-Mechano Systems Workshop、pp. 104-107、1999.
- 7) 塩谷,他、ホロニックメカニズムと群制御、岩手マイクロマシンセミナー、pp19-22、1999.
- 8) 佐々木,他、ホロニックメカニズム、日本ロボット学会誌、Vol. 19 No. 3、2001。(掲載予定)

主要特許リスト

- 1) 大道武生,小澤豊,柳田真孝,清水祐次郎、多関節リンクの形態の群化方法、特願平 07-018540 ; 1995/01/10
- 2) 大道武生,小澤豊,佐々木拓、多関節ロボットの制御方法、特許第 2578310;1996/11/07
- 3) 大道武生,小澤豊,佐々木拓、多関節ロボット、特願平 07-331719 ; 1995/12/20
- 4) 塩谷成敏、多関節ロボット、特許第 2909461;1999/04/02
- 5) 塩谷成敏、多関節ロボットの進行波移動方式、特許第 3080927;2000/06/23
- 6) 塩谷成敏、多関節ロボットの制御装置、特許第 3068577;2000/05/19