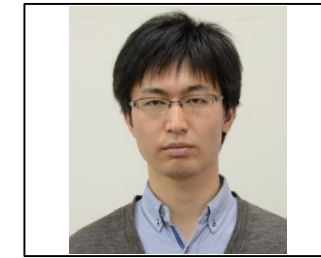


機械工学

ロボット, アクチュエータ

マイクロロボット, 新アクチュエータ



機械系

助教

難波江裕之

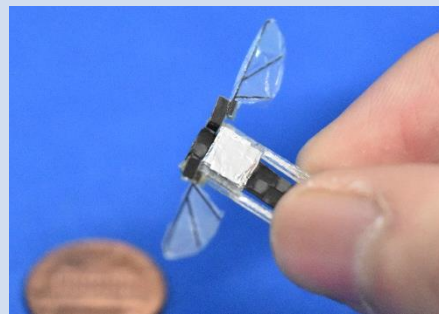
過去の研究実績

1. 変位拡大機構を組み合わせた新電磁アクチュエータの研究
2. 学習制御を用いた粘弾性測定

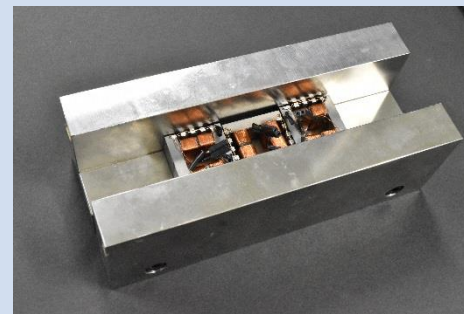
現在、注力している研究

1. 静電自励振動のロボット・メカトロニクス応用に関する基礎研究
2. 変位拡大機構一体型電磁アクチュエータの特性解明
3. 油圧アクチュエータのロボット応用

代表的研究例



静電自励振動のロボット応用



変位拡大機構一体型電磁アクチュエータによるインチワームメカニズム

今後取り組んでいきたい研究

1. 液圧によるハイパワー小型アクチュエータ
2. 高分子材料を用いたソフトアクチュエータ

アクチュエータを中心として、ロボティクス・メカトロニクス技術の研究を行っています。生産ラインに使われる高速作業用のシステムに関して、アクチュエータ開発から取り組むことも可能です。