



システム制御工学 | 制御理論 | 非線形制御理論, 制御応用, 劣駆動システム

システム制御系 | 教授 | 三平 満司

| 過去の研究実績  | 現在、注力している研究   | 今後取り組んでいきたい研究  |
|--|---|--|
| <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 非線形システムの解析と制御</li> <li>2. 劣駆動システムの解析と制御</li> <li>3. 非ホロノミックシステムの解析と制御</li> <li>4. 人間の技巧的な動作実現のためのゼロダイナミクスの解析と制御</li> </ol> | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 非線形システムに対する新たな制御理論の構築とその応用</li> <li>2. 劣駆動システム・非ホロノミックシステムの制御</li> <li>3. マルチロータ型UAV（ドローン）の開発と制御</li> </ol> <p style="text-align: center;">代表的研究例</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;">   </div> | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 線形制御理論の延長では制御できない対象に対する制御手法の提案</li> <li>2. 新たな機構の提案とそれに対する制御理論の構築</li> </ol> |

非線形システムに対する新たな制御理論の構築とその応用について研究しています。特に、線形制御理論の延長では制御できないものに興味を持ち、様々な運動を対象に新たな機構の考案や制御手法の提案、運動解析、実験を行っています。

劣駆動アームの投球運動

全駆動ドローンの開発

③ <http://www.sl.sc.e.titech.ac.jp>, [sampeim@sc.e.titech.ac.jp](mailto:sampeim@sc.e.titech.ac.jp)