

所属教員

山田 実(教授)

キーワード

繰り返し制御, 多次元システム制御理論, 粒子法, 数式処理

研究概要

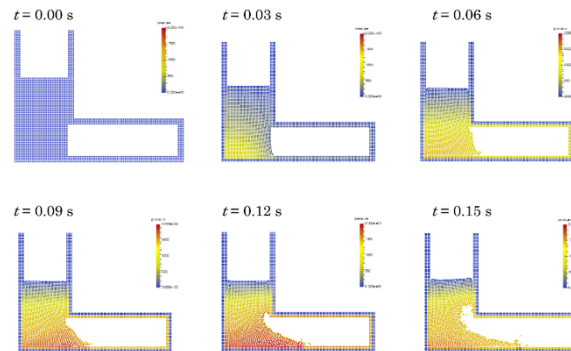
2次元システム制御理論
に基づく繰り返し制御

- ・繰り返しごとに目標軌道が変化しても追従できる。



粒子法シミュレーションの 制御への応用

- ・自動注湯機からの溶湯流出解析
- ・射出成型機のシリンダ内流体挙動解析



空気の巻き込みを考慮した
流体挙動解析

数式処理を用いた制御 系解析・設計

- ・ロボットアームの動力学方程式・運動学方程式, 可操作度などを導出するソフト
- ・代数方程式に基づく制御系解析・設計

