

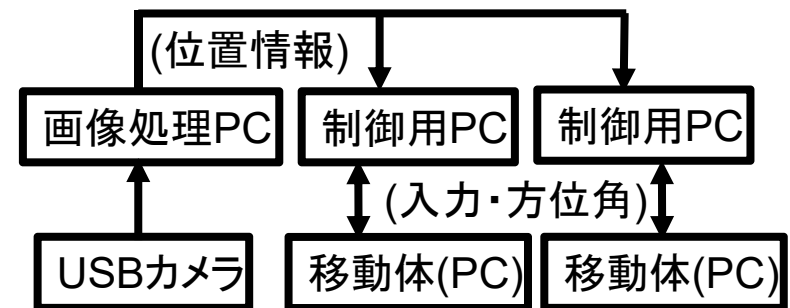
所属教員 片山 仁志(准教授)

キーワード システム制御理論

研究概要

- 非線形サンプル値・ネットワーク制御系の設計理論の構築
- 機械システム(移動体を含む)のコンセンサス・フォーメーション制御への非線形サンプル値・ネットワーク制御の応用研究

現在の多くの制御系は、制御対象に複数のコンピュータが有線・無線のネットワークで接続された形で構成されるのが標準的になりつつある。このサンプル値ネットワーク制御系では、サンプリング周期の変動、ネットワークに起因する時間遅れ、パケット落ちを考慮した制御系の設計が必要となる。このような点を考慮した(非線形)制御系の設計の構築と移動体の各種制御への応用を行っている



モバイルロボットのサンプル値ネットワーク制御系



実験動画: <https://www.youtube.com/watch?v=X7OBIYLmSJY>