

所属教員

岩崎 誠(教授) 関 健太(准教授) 前田 佳弘(准教授)

キーワード

メカトロニクス, モーションコントロール

研究概要

精密メカトロニクス機器の高性能制御

- 産業用ロボットの高精度姿勢制御
- レーザスキャナ・テーブルシステムの高速・高精度位置決め制御

メカトロニクス・モーションコントロール技術の応用

- メカトロニクスシステム設計
- 動的試験システムの制御系設計
- スマートマテリアルの制御応用

先端基盤モーションコントロール技術

- 自動制御設計
- 超高性能FB制御器設計
- 非線形摩擦のモデリングと補償

日本の産業界を支えるメカトロニクス製品群



メカトロニクス
モデリング

シミュレーション

電気・機械工学科
岩崎・関・前田研究室

制御理論
信号処理

数理最適化

産業界
総合電気機器メーカー,
工作機械メーカー, 自動車メーカー等

海外
大学(独・米・伊など),
企業(韓国など), 各種研究機関