

平成 24 年度 計測自動制御学会北陸支部講演会

「柔軟物の特性を巧みに利用した

ロボットシステムの実現」

主催：計測自動制御学会北陸支部

日時：2012 年 6 月 20 日（水）16:30～17:30

会場：富山大学 五福キャンパス 工学部共通講義棟 204 講義室

（学内駐車場スペースが狭いため、できる限り公共交通機関をご利用下さい。）

参加費：無料（事前申し込み：不要）

題目：柔軟物の特性を巧みに利用したロボットシステムの実現

講師：柴田 瑞穂 先生（近畿大学工学部知能機械工学科 講師）

概要：

一般に、変形を有する物体は、その特性のばらつきの大きさ、特性測定の困難さなど種々の問題から、ロボット自身が操作することだけでなく、ロボット本体に利用することも難しいとされる。しかしながら、形状を制御することができる、材料自体が粘性を持つなど、従来の剛体にはない特性も多い。我々は、このような柔軟物が持つ特性を利用することで、ロボットの適用範囲の拡大を目指している。本発表では、柔軟テンセグリティ構造の変形を利用した移動ロボット、材料の柔軟特性を利用した布地ハンドリングシステムなど、現在我々が取り組んでいる内容を中心に紹介する。

問い合わせ先：

富山大学 大学院理工学研究部 関本昌紘

Tel: 076-445-6798

E-mail: sekimoto@eng.u-toyama.ac.jp