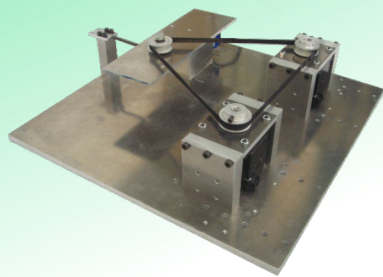


研究室概要: 制御工学に対する理論研究と、その産業、特にメカトロニクスシステムに対する応用に関する研究を行っています。主に、対象から得られるデータから直接制御器を設計する手法を得意としています。

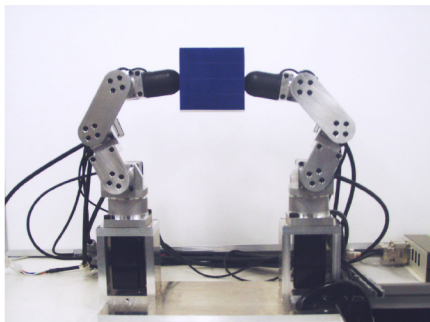
産学連携が可能な研究テーマ: ロバスト制御手法の産業応用(主に、メカトロニクスシステム)、モデル化困難な対象に対するデータ駆動型制御器設計、制御パラメータのオンライン・オンサイトチューニング手法など。



張力・速度制御装置



二慣性共振システム



構造可変型ロボットシステム

教授 弓場井 一裕

制御工学の理論的な研究とその産業応用(特に、メカトロニクス機器)に対する応用について研究開発をしています。特に、対象から得られるデータからモデルを作ることなく、良好な実現する制御器を調整・設計する手法に関する開発を中心に行っています。制御系を構築する上で、手軽にオンライン・オンサイトでの調整を可能にする技術の開発に取り組んでいます。