

柔らかい素材を用いたロボットの開発と制御

関連するSDGsの国際目標



工学部 機械システム工学科 准教授 山野 光裕

研究分野 : ロボット工学、メカトロニクス、機械制御

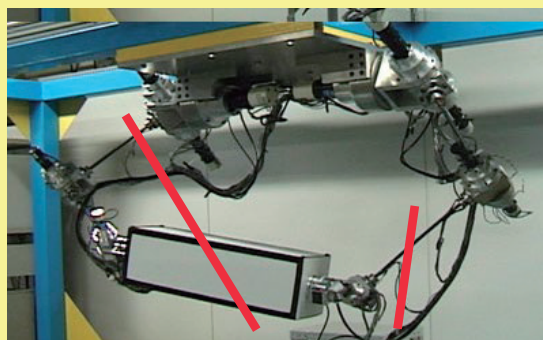
<http://www.mech.usp.ac.jp/~maw/index.html>

構造部が弾性変形し、振動するロボットアームを制御する技術である。ロボットの構造部の剛性低下を許容すると大幅な軽量化が可能になり、可搬性や人への接触時の安全性が大きく向上する。弾性変形や振動に対応した制御側を適用することにより、軽量なロボットによる種々の作業を実現する。

■ 弾性変形する柔軟なロボットアームの制御

工場の生産ラインでは、構造部の剛性が高いロボットアームがよく使われるのに対し、宇宙用のロボットは剛性よりも軽量化が優先され、振動を抑えながら動かす技術が必要になる。また、人と共存するロボットの場合も、万一の衝突時の安全性向上のため、軽量化や柔軟性向上が望まれる。本研究の技術は、軽量で安全なロボットが弾性変形を考慮しながら、双腕協調により、巧みな作業を行うものである。

柔軟なリンク機構の振動をモータの回転により制御



ばねのように振動するロボットアームのリンク

構造部が塑性変形し、自分自身を変身させながら作業するロボットの開発を進めている。ロボット構造部に形状記憶ゲルという素材を利用することにより、ロボットの構造部を様々な形状に繰り返し変形させながら利用できる。変身できるロボットの構造と変身のための制御技術を研究している。

■ 塑性変形する柔軟なロボットの開発と制御

構造部に形状記憶ゲルを用いて変身可能なロボットの開発を進めている。ロボットの一部をその時々作業内容に適した形状に変形させながら利用する。形状記憶ゲルは、加熱や冷却により軟化、硬化し、様々な形状に変形させて利用することや、剛性を変化させて利用することができる。現在はロボット手先部の形状や剛性を切り替えながら利用するロボットを研究しているが、今後は手先以外の部分にも広げていく予定である。

構造の一部が変形可能なロボット

