

多関節ロボットアームにおける関節駆動モータのモデル規範形適応制御

メタデータ	言語: jpn 出版者: 公開日: 2023-03-17 キーワード (Ja): キーワード (En): 作成者: Kamiya, Yoshitsugu メールアドレス: 所属:
URL	https://doi.org/10.24517/00068585

This work is licensed under a Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 3.0 International License.



多関節ロボットアームにおける関節駆動モータのモデル規範 形適応制御

Research Project

All



Project/Area Number

58750178

Research Category

Grant-in-Aid for Encouragement of Young Scientists (A)

Allocation Type

Single-year Grants

Research Field

機械力学・制御工学

Research Institution

Kanazawa University

Principal Investigator

神谷 好承 金沢大学, 工学部, 助手

Project Period (FY)

1983

Project Status

Completed (Fiscal Year 1983)

Budget Amount *help

¥800,000 (Direct Cost: ¥800,000)

Fiscal Year 1983: ¥800,000 (Direct Cost: ¥800,000)

URL: <https://kaken.nii.ac.jp/grant/KAKENHI-PROJECT-58750178/>

Published: 1987-03-30 Modified: 2016-04-21