

佐々木 裕之 (SASAKI Hiroyuki)

准教授 修士 (工学)

専門分野：ロボット工学, メカトロニクス

研究キーワード：ロボットの関節機構, 移動ロボット, マイコンコンピュータ応用

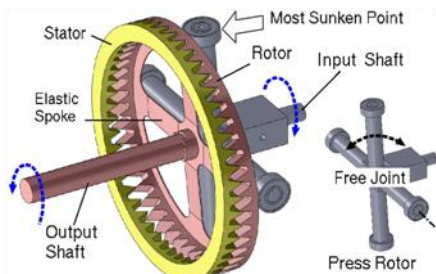
Tel: 0235-25-9039 Fax: 0235-24-1840 (総務課)

E-mail: sasakih@*****



【研究シーズ】

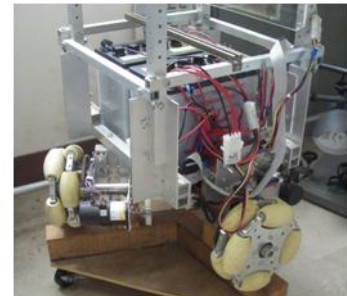
1. 低バックラッシ減速機構に関する研究 ロボット関節用, 小型, 軽量, 低バックラッシ減速機構
2. ロボットハンド機構に関する研究 ロボットハンドの設計, 制御など
3. 車輪移動ロボットに関する研究 特殊車輪を用いた移動機構とその応用
4. マイコンコンピュータ応用 センサ, モータ, マイコンを用いたメカトロニクス機器の開発



低バックラッシ減速機
「変形クラウンギヤ減速機」
特許出願済



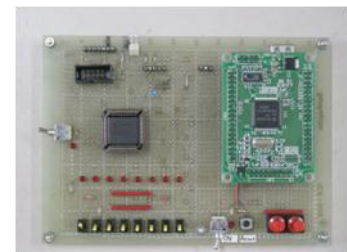
株式会社アトム製作
φ6 クラウン減速機
低バックラッシ減速機としては
世界最小径! (筆者の知る限り)
ロストモーション 0.12 [deg]



全方向移動ロボット



ロボットハンド機構の設計
(福島大学と
共同研究)



制御インターフェースの開発

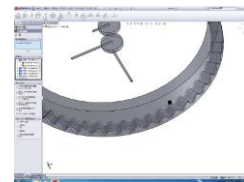
(1 ~ 4 に関するニーズをお待ちしております。)

【その他のシーズ】

5. 各種教育用小型ロボットの作成の経験を持つ
6. マイコンを用いたに基礎的な実験と講義が可能

【過去の主な相談・共同研究・受託研究等】

- あぜ道の草刈ロボットに関すること (共同研究)
- 解凍用水槽のシーケンス的な制御回路 (相談)
- クラウン減速機の歯形の基本設計 (受託研究)



【メッセージ】

メカトロニクス機器の開発をお手伝いできるかもしれません。気軽に相談してください。