

関連業績一覧

印刷論文

- 1) 林原, 谷江, 荒井; “パワーアシスト装置の研究 (第 1 報: 重力負荷と動的負荷に異なるアシスト比を設定する制御法の提案)”, 機械学会論文集 C 編, 61-591, 4318/4325 (1995).
- 2) Y. Hayashibara, K. Tanie and H. Arai: "Design of A Power Assist System with Consideration of Actuator's Maximum Torque", Proc. IEEE Int. Workshop on Robot and Human Communication, Tokyo, 379/384 (1995).
- 3) Y. Hayashibara, K. Tanie, H. Arai: "Power Assist System - A Proposed method with Consideration of Actuator Saturation -", Proc. IFToMM Ninth World Congress on the Theory of Machines and Mechanism, Italy, 1370/1375 (1995).

口頭発表

- 1) 林原, 太田, 山海: “視覚代行装置に関する基礎的研究”, 計測自動制御学会第 29 回学術講演会予稿集, 461/462 (1992).
- 2) 林原, 谷江, 荒井: “パワーアシストの研究 (第 1 報 コンセプトの提案)”, 機械技術研究所研究発表会, 19 (1994).
- 3) 林原, 谷江, 荒井: “パワーアシストの制御方法に関する一考察”, 第 12 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 973/974, (1994).
- 4) 林原, 谷江, 荒井: “パワーアシストの研究 (第 2 報 制御法の検討)”, 機械技術研究所研究発表会, 21 (1995).
- 5) 林原, 谷江, 荒井: “アクチュエータのトルク飽和を防止するパワーアシスト法の検討”, 日本機械学会第 72 期通常

総会講演会講演論文集, 305/306 (1995).

- 6) 林原, 谷江, 荒井: " パワーアシストの研究 (第3報: 多自由度パワーアシストシステムにおける制御パラメータ決定法)", 機械技術研究所研究発表会, 41 (1995).
- 7) 林原, 谷江, 荒井: " トルク飽和を防止する多自由度パワーアシストシステムのパラメータ決定法", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'95 予稿集, 843/844 (1995).
- 8) 林原, 谷江, 荒井: " アクチュエータの最大トルクを考慮した多自由度パワーアシストシステムの制御", 第13回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1029/1030 (1995)
- 9) 林原, 谷江, 荒井: " パワーアシストの研究 (第4報: 多自由度パワーアシスト系の構成と検証)", 機械技術研究所研究発表会, 36 (1995).

特許

- 1) 谷江, 荒井, 林原: " 力補助装置の制御方法及びその装置", 特願平 6-177471, 1994.
- 2) K.Tanie, H.Arai, Y.Hayashibara: "Method and Apparatus for Controlling a Force Assist Apparatus", (米国特許出願中)

その他

- 1) 谷江, 林原: " 機械の柔らかい制御", 計測と制御, 34-4, 274/280 (1995).