

多関節ロボットアームの最短時間制御による関節屈伸動作の最適化

著者	神谷 好承
著者別表示	Kamiya Yoshitsugu
雑誌名	昭和57(1982)年度 科学研究費補助金 奨励研究(A) 研究課題概要
巻	1982
ページ	2p.
発行年	2016-04-21
URL	http://doi.org/10.24517/00068537



多関節ロボットアームの最短時間制御による関節屈伸動作の最適化

Research Project

All



Project/Area Number

57750197

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)

1982

Project Status

Completed (Fiscal Year 1982)

Budget Amount *help

¥800,000 (Direct Cost: ¥800,000)

Fiscal Year 1982: ¥800,000 (Direct Cost: ¥800,000)

URL: <https://kaken.nii.ac.jp/grant/KAKENHI-PROJECT-57750197/>

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