

研究タイトル:

MATLAB/Simulink による制御系解析および設計



氏名: 川田 昌克
KAWATA Masakatsu

E-mail: kawata@maizuru-ct.ac.jp

職名: 教授

学位: 博士(工学)

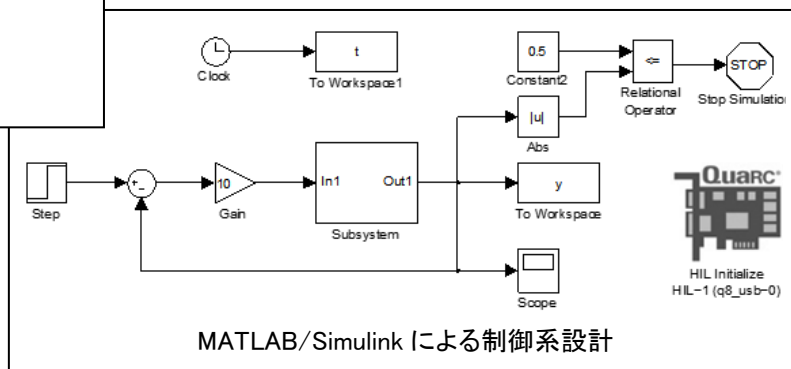
所属学会・協会: 計測自動制御学会, システム制御情報学会, IEEE

キーワード: 制御系設計, 劣駆動システム, MATLAB/Simulink

技術相談
提供可能技術:
・MATLAB/Simulink による制御系解析および設計
・教育用実験装置の開発

研究内容: MATLAB/Simulink による制御系解析および設計

MATLAB/Simulink は, 制御系解析/設計を行うための制御工学やロボット工学の分野で標準的な数値計算用ソフトウェアです. 当研究室では, 倒立振り子やアクロバットなどの様々な教育用実験装置を開発し, MATLAB/Simulink を用いて, 同定, 制御系設計, シミュレーションから実機実験までを行っています.



提供可能な設備・機器:

名称・型番(メーカー)

名称・型番(メーカー)	