

論文 / 著書情報
Article / Book Information

題目(和文)	球対偶を有するパラレルロボットの対偶すきまを考慮した動力学解析と駆動トルク測定に基づく対偶すきまの同定
Title(English)	Dynamic analysis of parallel robot with spherical joints considering joint clearances and clearance identification based on actuation torque measurement
著者(和文)	大野真澄
Author(English)	Masumi Ohno
出典(和文)	学位:博士(工学), 学位授与機関:東京工業大学, 報告番号:甲第11916号, 授与年月日:2021年3月26日, 学位の種別:課程博士, 審査員:武田 行生,菅原 雄介,岩附 信行,山浦 弘,進士 忠彦,松浦 大輔
Citation(English)	Degree:Doctor (Engineering), Conferring organization: Tokyo Institute of Technology, Report number:甲第11916号, Conferred date:2021/3/26, Degree Type:Course doctor, Examiner:,,,,,
学位種別(和文)	博士論文
Category(English)	Doctoral Thesis
種別(和文)	審査の要旨
Type(English)	Exam Summary

