

高い運動性能を有する魚類型ロボット用泳動機構の開発に関する研究

藤原, 慎平

<https://doi.org/10.15017/1807010>

出版情報：九州大学, 2016, 博士（工学）, 課程博士
バージョン：
権利関係：全文ファイル公表済

氏名	藤原 慎平			
論文名	高い運動性能を有する魚類型ロボット用泳動機構の開発に関する研究			
論文調査委員	主査	九州大学	准教授	山口 悟
	副査	九州大学	教授	古川 芳孝
	副査	九州大学	准教授	中村 昌彦

論文審査の結果の要旨

本論文は実水域での運用に十分な推進性能と高い運動性能を実現する水中ロボット用泳動機構を開発することを目的とし、サーボモータと人工筋肉を併用した泳動機構を搭載する魚類型ロボットを開発している。

開発した機体の有効性を水槽および実水域実験によって確認するとともに各種泳動方式を採用した機体の特性について明らかにしたものであり、海洋工学上寄与するところが大きい。よって本論文は博士（工学）の学位論文に値するものと認める。