

発表文献

投稿準備中の論文誌

- [2] 著 者 W. Ohnishi, H. Fujimoto, K. Sakata, K. Suzuki, and K. Saiki
題 名 Decoupling Control Method for High-Precision Stages
using Multiple Actuators considering the Misalignment among
the Actuation Point, Center of Gravity, and Center of Rotation
論文誌名 IEEJ Journal of Industry Applications (to be submitted)

査読付国際会議論文

- [1] 著 者 Y. Ri, H. Fujimoto
題 名 Proposal of Attitude Control for High-Precision Stage by Compensating
Nonlinearity and Coupling of Euler's Equation and Rotational Kinematics
会 議 名 39th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society
場 所 Vienna, Austria
発 表 日 13th, November, 2013
開催期間 10th–13th, November, 2013
- [2] 著 者 Y. Ri, H. Fujimoto
題 名 Design and Control of 6-DOF High-Precision Scan Stage with Gravity Cancellor
会 議 名 2014 American Control Conference
場 所 Portland, USA
発 表 日 4th, June, 2014
開催期間 4th–6th, June 2014

国内会議論文

- [3] 著 者 李 堯希, 藤本博志
題 名 超精密ステージにおけるオイラーの運動方程式の非線形性と
軸間干渉を補償した姿勢制御の一提案
会 議 名 平成 25 年産業計測制御/メカトロニクス制御合同研究会,
IIC-13-101, MEC-13-101, pp.67-72, 2013
場 所 千葉大学, 千葉県
発 表 日 2013 年 3 月 8 日
開催期間 2013 年 3 月 7-8 日
- [4] 著 者 李 堯希, 藤本博志
題 名 超精密ステージにおける非線形性と軸間干渉を有する回転運動の干渉解析
会 議 名 平成 25 年メカトロニクス制御研究会「ナノスケールサーボのための制御技術」,
MEC-13-169, pp. 61-66. 2013
場 所 東京電機大学, 東京
発 表 日 2013 年 9 月 5 日
開催期間 2013 年 9 月 5 日
- [5] 著 者 李 堯希, 藤本博志
題 名 ナイキスト配列法における干渉指数を用いた
超精密ステージの機構と制御の統合設計の提案
会 議 名 平成 26 年メカトロニクス制御研究会「ナノスケールサーボのための制御技術」,
MEC-14-148, pp. 1-6. 2014
場 所 電気学会会議室, 東京
発 表 日 2014 年 9 月 1 日
開催期間 2014 年 9 月 1 日