東京大学大学院 工学系研究科 航空宇宙工学専攻 修士論文

宇宙機ドッキングシステムの耐故障制御

37-226332 加藤 嵩大 指導教員: カーン・サミール 准教授

2023年11月27日提出

概要

近年の宇宙ってほんますごい

目次

概要	
序論	4
先行研究	<i>6</i>
参老→献	۶

序論

今日はいい天気ですね[1]ですよね.

宇宙機ドッキングシステムの耐故障制御

先行研究

宇宙機ドッキングシステムの耐故障制御

参考文献

[1] T.-Y. Lee and J.-K. Shim, "Forward kinematics of the general 6–6 Stewart platform using algebraic elimination", *Mechanism and Machine Theory*, no. 9, pp. 1073–1085, 2001, doi: https://doi.org/10.1016/S0094-114X(01)00034-9.