

科目	応用ロボット工学 (Applied Robotics)		
担当教員	清水 俊彦 助教		
対象学年等	機械システム工学専攻・1年・後期・選択・2単位		
学習・教育目標	A4-AM3(100%)	JABEE基準1(1)	(d)1.(d)2-a,(d)2-d,(g)
授業の概要と方針	<p>ロボット工学は、機械、電気電子、計測制御、材料などの幅広い工学的技術と関係している。本講では、機械システム工学の立場から、等身大ヒューマノイドロボットの全身運動制御について、技術的基礎事項およびその制御法について学ぶ。また、文献、ビデオなどによって具体的な開発事例や最新のロボット技術について紹介するとともにその将来についても概観する。</p>		
	到達目標	達成度	到達目標毎の評価方法と基準
1	【A4-AM3】ロボットの基本概念を理解し、専用機械との差異を明らかにできる。		ロボットと専用機械の相違が記述できることをレポートで評価する。
2	【A4-AM3】ロボットの基本的構成要素であるセンサー、アクチュエータならびに機構の種類、技術的特徴について理解するとともに、ロボット設計に際してそれらが適切に選択できる。		ロボット設計に際してその構成要素を適切に選択できることをレポートで評価する。
3	【A4-AM3】ロボットの運動学について理解し、解析的に機構の評価ができる。		ロボットの運動学について理解し、運動学的解析手法を用いて機構の評価ができることを定期試験で評価する。
4	【A4-AM3】ロボットの運動方程式を記述することができる。		ロボットの運動方程式が記述できることを定期試験で評価する。
5	【A4-AM3】ロボットに採用されている種々の制御方式について理解し、その特徴ならびに実用的有用性が説明できる。		ロボットに採用されている制御方式について理解していることを定期試験で評価する。
6	【A4-AM3】ロボットの基礎、ロボットの運動制御方式等を理解している。		ロボットの基礎、ロボットの運動制御方式等を理解しているかを、定期試験によって評価する。
7			
8			
9			
10			
総合評価	成績は、試験85% レポート15% として評価する。100点満点で60点以上を合格とする。		
テキスト	ヒューマノイドロボット: 梶田 秀司		
参考書			
関連科目	工学系基礎科目全般		
履修上の注意事項	講義は、おもに運動制御技術について行う。そのほかの技術については、文献、資料などで適宜紹介する。		

