

「創作ゼミナール」成果発表 要約

平成 18 年 12 月 12 日 作成

学籍番号：ソ 16037 氏名：久島 和樹 (矢萩研究室)

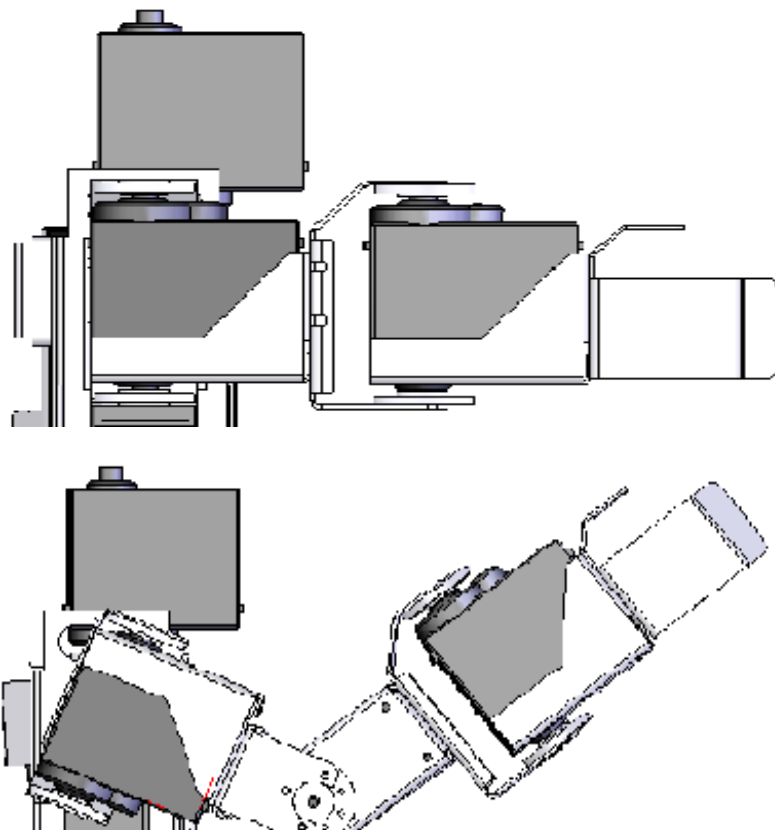
テーマ名：「ロボットの設計と改良」

A. テーマの目標

SolidWorks で再現した既存の二足歩行ロボットを基にして、そのロボットがより細かい動きが出来るように、関節を増やすこと。

B. 制作物の説明

元の腕の関節部にモーターを一つ加えたことにより自由度が増えた。



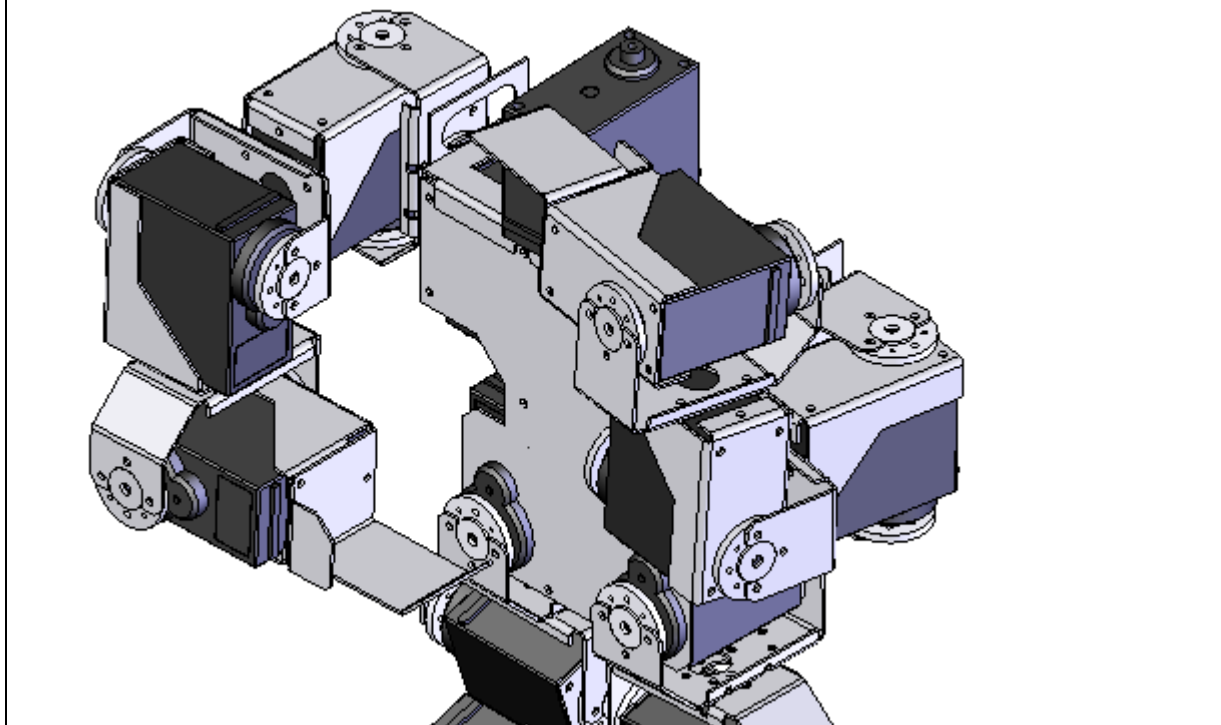
問題点としては、前期の発表で指摘されていた通り、腕を伸ばしたことにより全体のバランスが少し悪くなったことが挙げられる。

C. アピールポイント

基の状態では出来なかった体の前で手を水平にする行動がとれるようになった。

D. 使用例

関節を増やしたことにより体の前で物を持つ行動が出来るようになった。



E. 達成度

テーマ発表時に発表した内容は完璧にこなせたと思う。
指摘されていた、腕を伸ばしたことによる全体のバランスの変化が、予想より影響が少なかったのが幸いした。

F. 考察

ロボットについてはまだまだ改良する余地もあり、また今回の作業自体もそれほど難しいことは行わなかったため、今回の作品に対する自己評価はあまり高いものではない。
完成度を高めるためには他の人の意見や研究内容などを積極的に取り入れていくことが必要になると思う。
具体的に言うと、今回私が改良したのは腕の一部分のみなので、体や足、腕にもまだまだ改良できる余地があるということ。