

「創作ゼミナールⅠ」 テーマ計画書

平成 18 年 7 月 6 日 作成

学籍番号：ソ 16022 _____ 氏名：澤田隼人 (矢萩研究室) _____

テーマ名：「二足歩行ロボットの設計・改良&動作シミュレーション」 _____

A. 背景

今の世の中、ロボットがいろいろな所で活躍し、技術そのものもかなり進歩してきているのに対して、日常生活の中での実用性という視点から見ると、実用的なロボットはまだ少ないように思った。そこで、二足歩行ロボットのモデルをメインにいろいろと研究してみたいと考えたのが動機です。

B. 目標

ロボットの設計・改良や動作シミュレーションを行いながら、できればオリジナルのものを設計していきたいと思っています。また、二足歩行ロボットなどにこだわらず実用性の高くなるようなものを考えてみたいです。

C. 完成予想

オリジナルロボットの設計(日常生活の中での実用性が高くなるようなものを目標に設計)

D. 具体化の手段

SolidWorks を用いて設計する。

E. スケジュール

7 月前半、SolidWorks の練習
7 月後半、どんなロボットがあるか調べる
8 月、モデルのロボットの設計・改良・動作シミュレーション
10 月後半、オリジナルの考案・設計

F. レビューポイント

モデルのロボットの設計・改良・動作シミュレーションの終わりに1回目を希望
オリジナルの考案・設計の中盤に希望