

「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 16022 _____ 氏名：澤田 隼人 (矢萩研究室) _____

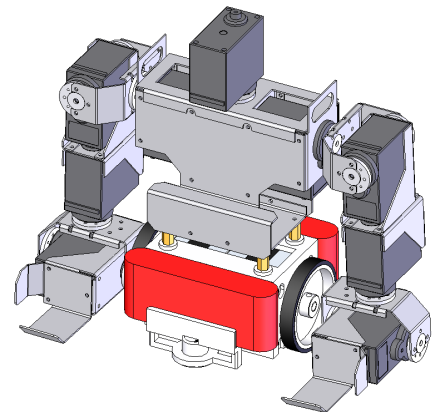
テーマ名：「ロボットの設計・改良&動作シミュレーション」 _____

A. テーマの目標

二足歩行などにこだわらず実用性の高いオリジナルのロボットを設計し、動作シミュレーションを行うことにした。

B. 制作物の説明

これが今回設計したロボットです。モデルの二足歩行ロボットの上半身をベースにアームの関節を1つ増やし、下半身は二輪型のロボットのモデルを組み合わせてみました。



C. アピールポイント

物を持つ、運ぶといった動作ができます。特にモデルとなったロボットよりも関節が増えているので、より人間に近い動作ができるようになりました。

D. 使用例

物を運ぶ、道案内等ができる。

E. 達成度

テーマ発表時に計画していたものは、ここまで具体的な物ではなく漠然としたものだったので基本的にはほとんどが達成できたと思っています。ただ、できれば下半身の部分も、もう少し自分の手の加えたものにしたかった。しかし、下半身の構造を把握しきれなかったのと使用できる部品をしっかりと把握できておらずアイデアを時間内にまとめることができませんでした。

F. 考察

この作品の改善点としては、ものを持つ時の重心やバランス感覚といったものをしっかり計算して設計しきれていないので、そういった点の改善が必要かと思います。