

# ロボットの設計と改良 矢萩研究室

ソ16026 高木 裕宣

このテーマを選んだ理由

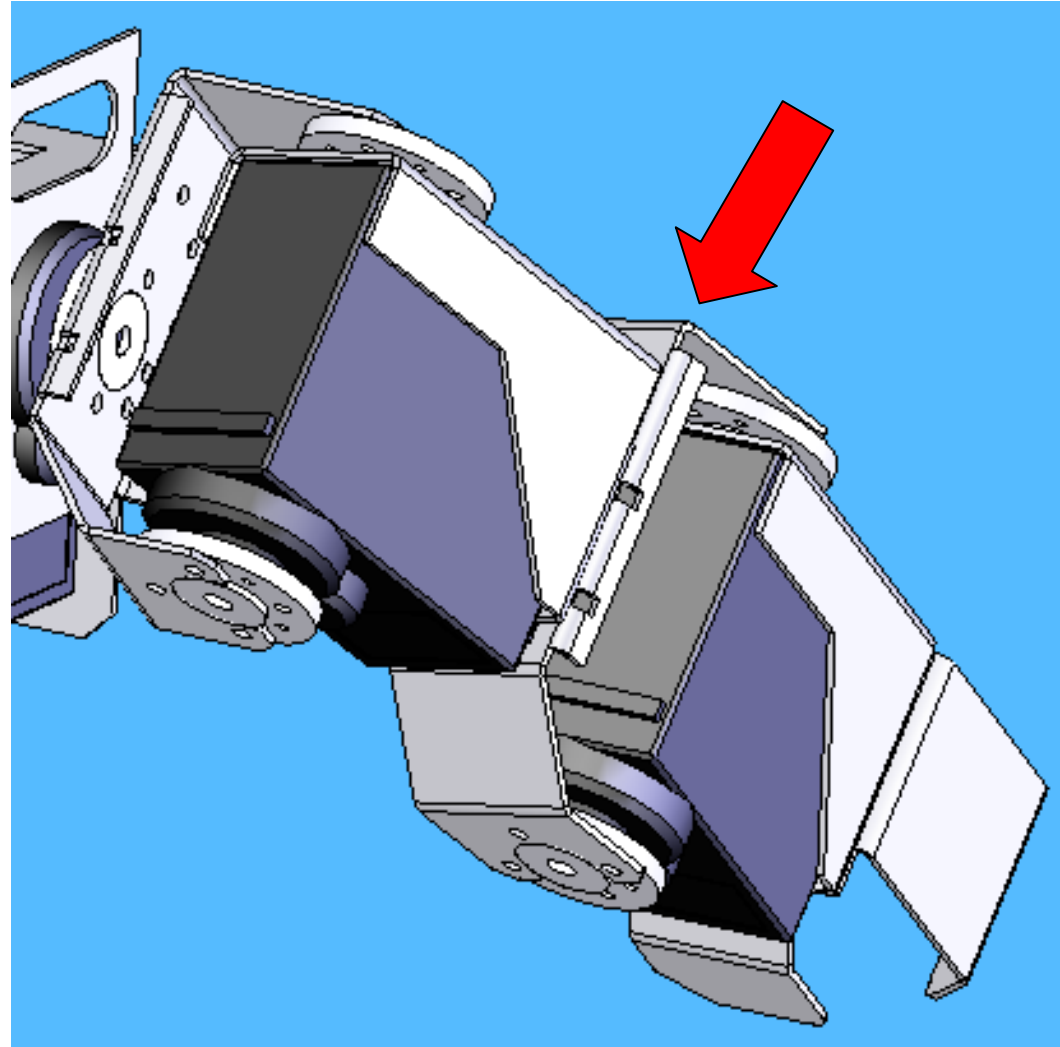
—からロボットを作りたい!!

# 目標

ロボットの動きをより人に近づけるために捻るためのモーターを追加する。

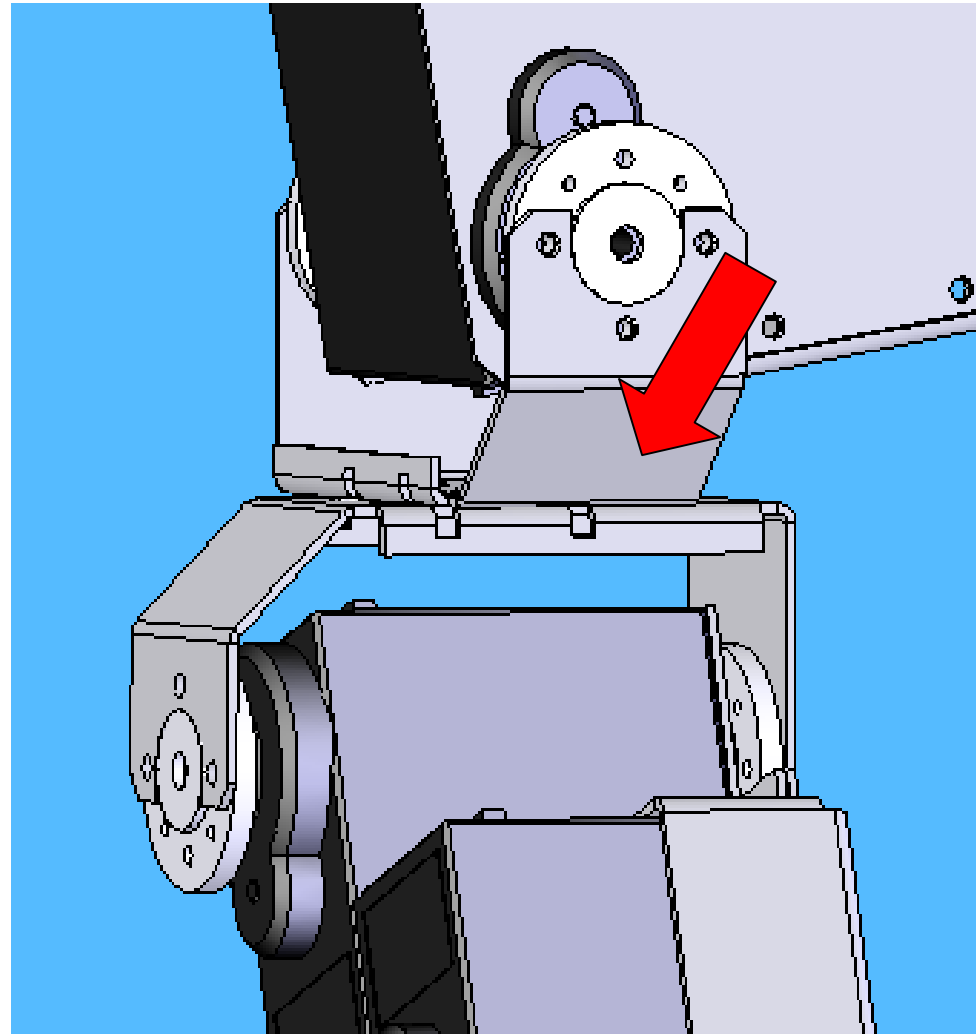
# 完成予想図

この肘の部分に捻るためのモーターを新たに追加したい。



# 完成予想図

股関節の部分にも捻  
るためのモーターを  
新たに追加したい。  
さらに、出来る範囲  
内でいろいろなところ  
にモーターを追加し  
たい。



# 具体化の手段

- SolidWorksで部品を設計する。
- SolidWorksで設計した部品を成型機で作る。
- 出来上がった部品をロボットに組み込む。
- 新たな部品のためのプログラムを作る。

# スケジュール

9月から10月

- 改良のための部品を設計する(1～2週間)
- 設計した部品を成型機で作る。(1週間)
- 出来た部品をロボットに組み込む。(1週間)

11月

- 新しいロボット用の動作プログラムを作る。(1～2週間)
- 動作確認とプログラムまたは部品の改良。(1～2週間)

11月末から12月

- 発表の準備

# レビューポイント

- 設計が終わった段階
- 動作プログラムが出来た段階
- 再改良型の部品の設計の段階
- 発表の直前