

# 「創作ゼミナール I」 テーマ計画書

平成 19 年 7 月 6 日 作成

学籍番号：ソ 17034 氏名： 近澤幸弘 (矢萩研究室)

テーマ名：「二足歩行ロボット KHR-2HV の改良と無線化」

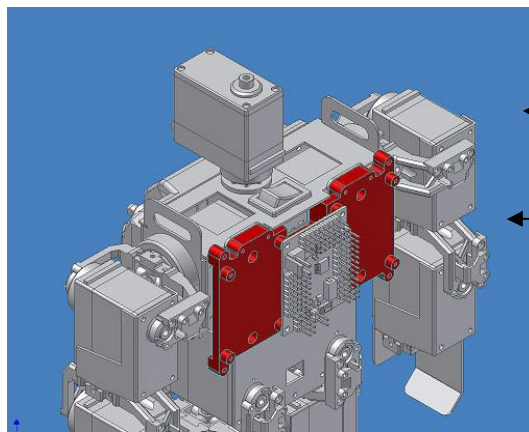
## A. 背景

ソフトウェアだけではなくハードウェアにも興味があり、まだまだ開発分野が残されている二足歩行ロボットのハードウェアの設計・改良を行ってみたいため。

## B. 目標

昨年使用したロボットは有線でデータ通信をして、いろいろな動作を行うことができた。しかし、可動個所(関節)が少ないために行動範囲などのモーションが制約を受け、とれるポーズに限りがあった。今年度は新しいタイプの二足歩行ロボット(KHR2-HV)を改良と無線化により、これらの問題点を解決する。

## C. 完成予想



無線通信

この部分に関節を増やす

KHR2-HV

([http://www.kondo-robot.com/html/Inventorcup\\_1st\\_correction.html](http://www.kondo-robot.com/html/Inventorcup_1st_correction.html))

## D. 具体化の手段

- ・ KHR2-HV の部品の寸法計測
- ・ KHR2-HV の組み立てと動作確認
- ・ SolidWorks を使った部品の設計と部品の試作
- ・ 改良ロボットの組み立て

## E. スケジュール

10月

- ・ KHR2-HV の組み立てと動作確認
- ・ SolidWorks を使った部品の設計と部品の試作

11月

- ・ ロボット製作

12月

- ・ 発表会準備

## F. レビューポイント

- ・ SolidWorks を使った部品の設計と部品の試作後
- ・ ロボット製作
- ・ 発表会準備前