

「創作ゼミナールⅠ」 テーマ計画書

平成 19 年 7 月 4 日 作成

学籍番号：ソ 17050 _____ 氏名：藤田 香 (矢萩研究室) _____

テーマ名：「ロボットハンドの設計と試作」 _____

A. 背景

創作ゼミのガイダンスで、ロボットが動作する様子が楽しそうに見えた。そこで、ロボットの重要な一部である手の細かな動きができるロボットを作りたいと思った。

B. 目標

ロボットで手の複雑な動きを再現することにより、手の不自由な人の役に立つようなものにしたい。

C. 完成予想

右図のハンドロボットをもとに改良し、ものを掴むなどの動作ができるハンドロボットを設計し、試作する。



浅草ギ研製

D. 具体化の手段

前期は SolidWorks の使い方を学んだ（設計、アセンブリ、図面）。SolidWorks で手の構造や動作を考え、設計していく。設計ができれば、動きを確認し試作していく。

E. スケジュール

10月

SolidWorks で手の形を設計し、動きなども確認していく。(2週間)

設計したものを試作していく。(2週間)

11月

手などの関節を増やしていき細かな動きをできるようにしていく。

12月

発表会の準備

F. レビューポイント

SolidWorks で手の形を設計した後

試作した後

細かな手の動きを確認した後

発表会前の原稿