

ロボットのメカニズム

発表者 : 佐藤

開催日 : 2018 年 4 月 28 日

$$\sin(\alpha \pm \beta) = \sin \alpha \cos \beta \pm \cos \alpha \sin \beta \quad (1)$$

$$\cos(\alpha \pm \beta) = \cos \alpha \cos \beta \mp \sin \alpha \sin \beta \quad (2)$$

$$\tan(\alpha \pm \beta) = \frac{\tan \alpha \pm \tan \beta}{1 \mp \tan \alpha \tan \beta} \quad (3)$$

1 位置センサ

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

1.1 エンコーダ

以下にサンプルとして (??) 式と (??) 式を示す。

$$F = ma \quad (4)$$

$$\tau = I\ddot{\theta} \quad (5)$$

1.2 図

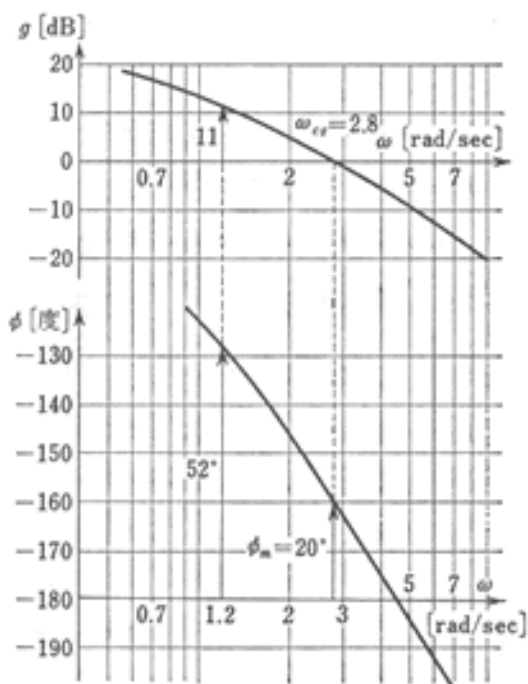


Fig. 1 図のサンプル

Table 1 表のサンプル

11	12	13
21	22	23
31	32	33
41	42	43

1.3 表