

第 13 回 機械力学

ロボットシミュレーション

宇都宮大学 工学研究科 吉田勝俊

講義の情報 <http://edu.katzlab.jp/lec/mdyn/>

自習は完了した！

■ 第 11 週までに，テキスト 15 章を自習せよ．

■ 単独で進めず，実習の班で助け合うこと．

■ この自習を前提に，第 6 回レポートを課す．

■ 必要なプログラム例は，

`http://edu.katzlab.jp/lec/mdyn/code`

にある．

学習目標

■ 力学シミュレーション

- 運動方程式の 1 階化
- 差分解法

■ 自立ロボットへの応用

- フィードバック制御による立位安定化
- 自立ロボットのダイナミクス

■ レポート出題

学習方法

全ての例題を，何も見ないで解けるまで反復せよ！

演習タイム

■ 12 章を自習し，レポートを作成せよ！

第 6 回 機械力学レポート

機械力学サイト <http://edu.katzlab.jp/lec/mdyn>

- 第 12 週授業にて出題．
- レポート用紙：機械力学サイトからダウンロード・印刷．
 - 1 枚以内．裏面使用時は「裏につづく」と明記．
よく似たレポートは不正行為の証拠とする．(当期全単位 0)
- 提出期限：次回の前日（次々回以降は受け取らない）
 - 公欠などは早めの提出で対応せよ．
- 提出先：機械棟 3F・システム力学研究室 (2) の BOX．