

ロボットの研究

槇田 諭

1 進捗状況

研究がとても捗った。

1.1 具体的にやったこと

文献 [1] の理論をもとに、新しいロボットの機構を考案した (図 1)。従来のもの [2] に比べて 3 倍の性能をもつ。

1.2 課題

新しく考案したロボットの機構は難しすぎて作れない。

2 今後の予定

～5月31日 文献調査

6月1日～ 機構設計

参考文献

[1] 中村 仁彦：“把持とあやつり”，計測と制御，29 巻，3 号，pp.206-212，1990。

[2] 坪内 孝司，大隅 久，米田 完：“これならできるロボット創造設計”，講談社，2007。

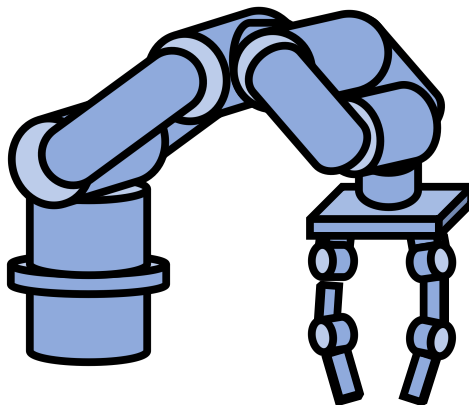


図 1 New robot