上半身ヒューマノイドロボットによる胴体を活用した投球

4年8組11番 奥村 健人 明治大学 理工学部 機械情報工学科 複雑ロボットシステム研究室 指導教員 新山 龍馬

表 1 Numbers of row and K_A values

No. of rows J	3	4	5	6
K_A	1.0000	1.0000	1.1043	1.3292

1. はじめに

ここでは卒業研究の目的、研究の背景、従来の研究を調べた結果について参考文献 1) \sim 4) を引用しながら簡潔に述べる。どのような問題をどのように解決しようとしているのか、それによって、社会のどのように貢献できるか、等を明確に述べる。

2. 使用したロボットと投球動作の実装

2.1 ロボットの仕様

- 図1のサイズ自体はこれでよいが、寸法線などは必要最小限でよい.
- 図の中の文字がわからない. 少なくとも 8pt 程度は 欲しい.
- 図1の例であれば、図面の下半分省略可. 要工夫.
- 本文の中で図表の説明は省略しないように. また、図表の説明で最初のものは太字(例図1)で書くこと。
- 図表は表現方法に工夫をするように.

2.2

3. ロボットによる投球実験

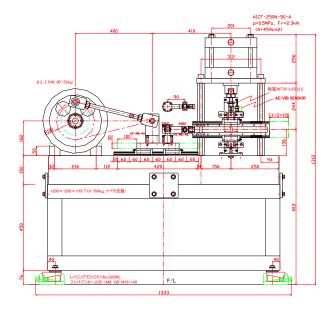
- 3.1 腕のみの場合と胴体との協調動作を行った場合の 比較
- 3.2 結果についての考察
- 4. まとめ

参考文献

- 1). 著者名、題名、巻-号、掲載雑誌(年)
- 2). 著者名、本の題名、引用箇所、出版社(年)
- 3). D

4).

- 参考文献は 1pt 小さく 8pt にすること.
- 論文の引用と著書の引用は書き方が違う.
- 参考文献は学会や雑誌社でその書き方が異なる.



 $\boxtimes 1$ Side view of fatigue life test rig