

## 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 12 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

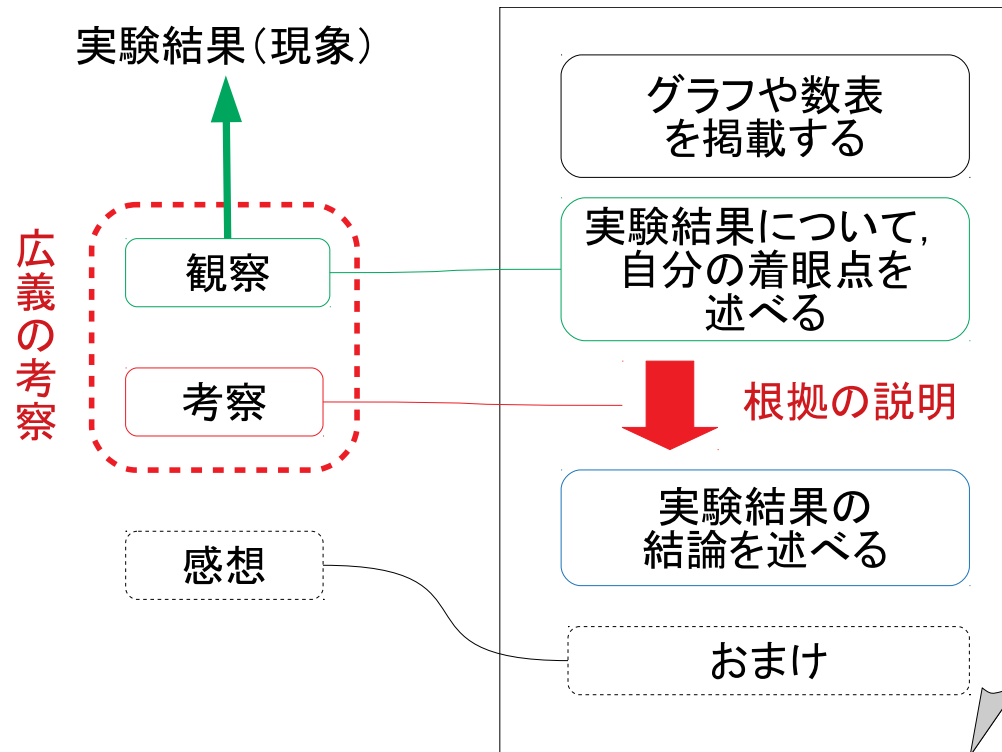
- 力学シミュレーション
  - 運動方程式の 1 階化
  - 差分解法
- 自立ロボットへの応用
  - フィードバック制御による立位安定化
  - 自立ロボットのダイナミクス
- 観察，考察，感想の違い
- レポート出題

## 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 .