

ロボット工学セミナーのご案内

主催：(社)日本ロボット学会

協賛：計測自動制御学会，精密工学会，電気学会，電子情報通信学会，土木学会，日本機械学会，日本ロボット工業会，農業機械学会，自動化推進協会，バイオメカニズム学会，応用物理学会，産業技術連携推進会議 機械・金属部会／福祉技術部会，機械技術協会，日本神経回路学会，日本時計学会，システム制御情報学会，情報処理学会，人工知能学会，日本人間工学会，日本バーチャルリアリティ学会

第63回講習会 「ロボットの作り方」

日時： 2005年5月25日(水)，26日(木)9:30～16:00

会場： [東京工業大学](#) 大岡山キャンパス [西8号館E10階](#) 情報理工学研究科大会議室 〒152-8550 東京都目黒区大岡山2-12-1 (東急大井町線 大岡山駅下車 徒歩 5分)

定員： 60名(定員になり次第締め切ります)

参加費： 会員／協賛学会員 12,000円(二日間) 8,000円(いずれか一日)，

学生(一律) 6,000円(二日間) 4,000円(いずれか一日)，

会員外 18,000円(二日間) 12,000円(いずれか一日)

口上： 新しいロボットを設計・製作しようとするとき，検討しなければならない項目が多岐にわたり戸惑うことがあります。本セミナーでは，「ロボットの設計・製作の進め方」について，基礎となる理論から部品の選択まで，いくつかの事例を通してキーポイントを解説します。また，実物の見学も予定しています。講師の方々は，ロボットの創造設計に造詣が深く，製作経験も豊富です。ロボット製作に直面している方，特に大学生，大学院生，新入社員の方にはお勧めです。

オーガナイザ： 飯島純一 (組込みシステムデザイナー／明星大学)

5月25日 (一日目)

9:30～ 9:35 <開会挨拶・講師紹介>

9:35～10:35 第1話 「ロボットの創造設計のコツ」

東京工業大学 広瀬 茂男

ロボット設計の際の基本的な創造的発想法，ロボットの性能を向上するための機構設計の考え方，ロボット設計で利用できる基本的ないくつかの設計原理を，実際のロボット設計例も含めて，やさしく解説する。

<http://www-robot.mes.titech.ac.jp/staff/professor/hirose.html>

10:45～12:15 東工大 広瀬・米田研究室 見学

<http://www-robot.mes.titech.ac.jp/home.html>

12:15～13:30 <休憩(昼)>

13:30～14:30 第2話 「脚ロボットを作るコツ」

14:55～15:55 東京工業大学 米田 完

脚型ロボットの設計・製作の基礎知識を解説する。歩行ロボットの「体つき」を創造するときのコツを紹介する。歩行ロボットをスムーズにバランスを取って動かすための理論的な考察を行い，歩行を実現するためのキーポイントについて解説する。

<http://www-robot.mes.titech.ac.jp/staff/yoneda/yonedaJ.html>

15:55～16:00 <初日閉会挨拶>

5月26日 (二日目)

9:30～ 9:40 <二日目開会挨拶・講師紹介>

9:40～10:40 第3話 「腕ロボットを作るコツ」

11:00～12:00 中央大学 大隅 久

腕の形をしたロボットの設計・製作の基礎知識を解説する。マニピュレータを動かすための基礎理論，動きやすさの評価法を紹介する。設計を進めるためのいろいろな知識を紹介し，具体的なロボットを実現する際のキーポイントを示す。さらに，腕型ロボットを実際に動かすためのプログラムの書き方を解説する。

<http://www.mech.chuo-u.ac.jp/~osumilab/>

12:00～13:30 <休憩(昼)>

13:30～14:30 第4話 「車輪型移動ロボットを作るコツ」

14:55～15:55 筑波大学 坪内 孝司

独立駆動輪型移動ロボットの設計・製作の基礎知識を解説する。直線に沿って走る車輪型の移動ロボットを題材にして、機構設計と部品選択法、走行制御の理論などを解説する。さらに、モータを駆動する方式を示し、実際のロボットを動かすためのキーポイントを解説する。

<http://www.roboken.esys.tsukuba.ac.jp/>

15:55～16:00 <閉会挨拶>

[\(申込方法\)](#)

[ロボット工学セミナートップページに戻る](#)