

電気通信大学 平成20年度シラバス

授業科目名	制御システム論2		
英文授業科目名	Advanced Control System Technology 2		
開講年度	2008年度	開講年次	
開講学期	後学期	開講コース・課程	博士前期・後期課程
授業の方法	講義	単位数	2
科目区分	情報システム学研究科-情報メディアシステム学専攻-専門科目		
開講学科・専攻	情報メディアシステム学専攻		
担当教官名	明 愛国		
居室	東4-504		

公開E-Mail	授業関連Webページ

<b>【講義の狙い，目標】</b>
本講義では、非線形制御のロボットへの応用を中心に、ロボットの制御理論とその実装について講義し、その理論を実機に導入するための知識を得ることを目標とする。

<b>【内容】</b>
<p>下記の構成で講義します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* ロボットの制御概論</li> <li>* 位置制御</li> <li>* ロバスト制御</li> <li>* 最適制御</li> <li>* フレキシブルロボットアームの制御</li> <li>* 協調制御</li> <li>* マスタスレーブマニピュレータの制御</li> <li>* 非ホロノミックロボットの制御</li> <li>* 移動マニピュレータシステムに関する制御実験</li> </ul>

<b>【教科書，参考書】</b>
ロボット制御の実際、計測自動制御学会編、コロナ社

<b>【予備知識】</b>

電気通信大学 平成20年度シラバス

<b>【演習】</b>

<b>【成績評価方法及び評価基準】</b>
出席とレポートによる。

<b>【その他】</b>