

電気通信大学 平成21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	2009年度	開講年次	
開講学期	休講	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

【講義の狙い，目標】
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。

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

【教科書，参考書】
ロボット制御の実際、計測自動制御学会編、コロナ社

【予備知識】
ロボットの基礎、制御工学の基礎

電気通信大学 平成21年度シラバス

【演習】
なし
【成績評価方法及び評価基準】
出席とレポートによる。
【その他】
特になし