

電気通信大学 平成16年度シラバス

授業科目名	知能機械システム構成論		
英文授業科目名	Intelligent Machine System Design		
開講年度	2004年度	開講年次	
開講学期	前学期	開講コース・課程	博士前期・後期課程
授業の方法		単位数	2
科目区分	情報システム学研究科-情報システム運用学専攻-専門科目		
開講学科・専攻	情報システム運用学専攻		
担当教官名	木村 浩		
居室	P-316		

公開E-Mail	授業関連Webページ
hiroshi@kimura.is.uec.ac.jp	http://www.kimura.is.uec.ac.jp/faculties/int-mach-design/

【講義の狙い, 目標】
センサ情報により環境を認識し, 動作を計画・制御することができる機械システムの構成方法を論じる. シミュレーションではあるが, 実際にプログラムを作成することにより, 理解を深める.

【内容】
ロボット・アームや移動ロボットを例に取り, 幾何モデルを用いたロボットシミュレータを作成し, 運動計画のプログラムを作成する. さらに, 視覚・力覚などのセンサ情報処理, 環境認識結果に基づく動作計画・制御のプログラムを作成する.

【教科書, 参考書】
特になし

【予備知識】
基本的なプログラミング

【演習】
5回程度課題を出す. プログラムを作成し, 結果をレポートとして提出する.

【成績評価】
レポートの結果

電気通信大学 平成16年度シラバス

【その他】

成績評価においては、レポートの内容はもちろんですが、オリジナリティを特に重視します。
また、講義スケジュール、講義で用いるOHP原稿、演習課題、プログラミング方法などの情報はすべて以下のWEB上に掲載されます。

<http://www.kimura.is.uec.ac.jp/faculties/intel-machine/index.html>