

電気通信大学 平成17年度シラバス

授業科目名	知能ロボット工学		
英文授業科目名	Intelligent Robotics		
開講年度	2005年度	開講年次	3年次
開講学期	6学期	開講コース・課程	昼間コース
授業の方法		単位数	2
科目区分	専門科目-学科専門科目-選択科目		
開講学科・専攻	知能機械工学科		
担当教官名	田中 一男		
居室	東4-403		

公開E-Mail	授業関連Webページ
ktanaka@mce.uec.ac.jp	<a href="http://www.rc.mce.uec.ac.jp/">http://www.rc.mce.uec.ac.jp/</a>

<b>【主題および達成目標】</b>
<p>学生自らが2足歩行ロボットの組み立て、コンピュータによるロボット操作、これらの工程管理、広報手法（プレゼンテーション）を学習するという参加体験型講義である。</p> <p>各自の独創性とチームとしての協調性を養ながら、2足歩行ロボットの動作計画とプログラミングを実現する。</p>

<b>【前もって履修しておくべき科目】</b>
なし

<b>【前もって履修しておくことが望ましい科目】</b>
基礎ロボット工学および演習

<b>【教科書等】</b>
なし

【授業内容とその進め方】

2 足歩行ロボットの組み立て、コンピュータによるロボット操作、これらの工程管理、広報手法（プレゼンテーション）までを体験できる参加体験型講義となっている。

- 1 2 足歩行ロボットキットの組み立て
- 2 チームわけ（抽選）
- 3 過去のロボット動作パフォーマンスや競技の紹介
- 4 コンピュータによるロボット操作1
- 5 コンピュータによるロボット操作2
- 6 コンピュータによるロボット操作3
- 7 コンピュータによるロボット操作4
- 8 第1回レポート提出 &  
第1回プレゼンテーション（power pointを使用）
- 9 第1回ロボット動作パフォーマンス &  
第1回ロボット競技
- 10 コンピュータによるロボット操作5
- 11 コンピュータによるロボット操作6
- 12 コンピュータによるロボット操作7
- 13 コンピュータによるロボット操作8
- 14 第2回レポート提出 &  
第2回プレゼンテーション（power pointを使用）
- 15 第2回ロボット動作パフォーマンス &  
第2回ロボット競技

注意

1 - 15 は回数には対応していません。

【成績評価方法及び評価基準(最低達成基準を含む)】

- ・レポートの評価（30%）
- ・発表の評価(20%)
- ・対戦成績（20%）
- ・試験（30%）

のトータル評価（合計100%）。参加体験型講義のため原則的に毎回の出席が要求され、出席率50%未満は自動的に不可となる。また、出席率70%未満はトータル評価から20%の減点となる。

【オフィスアワー：授業相談】

特定の時間は設けませんが、在室時は適宜相談可能。（多忙時除く）

## 電気通信大学 平成17年度シラバス

### 【学生へのメッセージ】

本講義は受動的な講義ではなく、学生自らが2足歩行ロボットの組み立て、コンピュータによるロボット操作、これらの工程管理、広報手法（プレゼンテーション）までを体験できる参加体験型講義である。学生諸君の積極的な参加を期待する。

### 【その他】