

ロボット相撲講習会（制御理論編）

大阪電気通信大学 自由工房

目 標	強いロボットはどのようにすれば作れるのか、また、ロボット相撲の勝ち負けを決める要素は何かを実際に多くの大会に参加した経験から解説します。 一般的な制御理論の基礎知識で終るのでなく大会に使い、また、学校の教材に活用出来るようにします。
対 象 者	これまでロボット相撲に取り組んでこられた方、これから始める意欲のある方を対象にします
定 員	20名
実 施 日	H21年7月4日(土) 1日間 9:30—12:00
実施場所	〒572-8530 大阪府寝屋川市初町18-8 大阪電気通信大学 Y号棟 5F 自由工房
受 講 料	1000円
日 程	内 容
7/5(土)	ロボット相撲を制作する場合は、勝ちパターン(得意技)を想像しながらそれが具現化するよう、設計・作成されるはずです。 実際の対戦において、勝ちパターンにより勝利するか否かは、ロボットの運動性能により大きく影響されます。 そこで勝負を決める次の事について説明します 1) 勝ちパターン(得意技) 2) ロボットの運動性能 3) 制御と動力性能のマッチング 3.1) センサやプログラム等のソフトウェア(制御) 3.2) 電池やモータ、ギヤ等のハードウェア(動力性能) 4) ロボットの動力性能を決める要素 5) 電池、モータ、ギヤ等の組み合わせ
申込方法 問い合わせ	申込方法、問い合わせはメールでお願い致します。 詳細はホームページまたはメールで説明させていただきます。 http://www.osakac.ac.jp/jiyukobo/ jiyukobo@isc.osakac.ac.jp