



このマークには落書きしないこと → 汚さないこと

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9

科 目 名	ロボット基礎工学	(レポート)
学生番号		
氏 名		
日 時	(8/19まで,下記参照)	



筆跡をそろえて枠内に書くこと

	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
学 生 番 号	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
0 1 2 3 4 5 6 7 8 9	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
0 1 2 3 4 5 6 7 8 9	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
0 1 2 3 4 5 6 7 8 9	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
0 1 2 3 4 5 6 7 8 9	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
確	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 X Y

1	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
2	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
3	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
4	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
5	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
6	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
7	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9

しわ禁止

- ・氏名等を記入し、学生番号(縦に7桁)をマークすること。指示なく右枠はマークしないこと。
- ・[確]には学生番号の各桁の数字をバラして足したものの1の位をマークする

例 1141100→1+1+4+1+1+0+0=8→8      0941299→0+9+4+1+2+9+9=34→4

対向2輪型のロボットを作り、走行試験を行ったところ、機体ごとに以下のような不具合が生じた。  
各事例ごとに、考え得る原因を列举し、**具体的な式、数値、図などとともに述べよ。**

- 1 : 直進の指示をモータに送ったが、実際には半径10,000 [mm] の円弧を描き右にそれた。
- 2 : 直進は正常であったが、90 [deg] のその場旋回 ( $\rho=0$ ) を指示をしたところ、92 [deg] 回ってしまった。
- 3 : 1,000 [mm] の直進を指示したところ、ほぼ1,000 [mm] 前方に移動したが、右に10 [mm]だけずれていた。

しかし、ロボットの向いている方向(講義での  $\theta$ )は移動の前後で同一であった。

各々、考え得る可能性は多岐にわたるため、本紙両面の範囲で、可能性が高いと思われる順に最低一つ、最大でも三つ程度を記述せよ。なお、必要なら、車輪径 $2r=100$  [mm]、車輪間隔 $2d=200$  [mm] を使用せよ。

提出方法：8/8に講義室で、もしくは8/19(金)14時までに学務係前レポート提出箱 (注 8/13-18は大学は休み)