

<b>ロボット工学 定期試験</b>	
担当：熊谷正朗 手書きノート持込可	
学生番号	学年
氏名	
日時	教室

汚さないこと

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	X	Y
学生番号												
確												
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	X	Y
1												
2												
3												
X												

- ・3枚とも氏名等を記入し、学生番号(縦に7桁)をマークすること。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1の位をマーク 例 9941100 計24 4

**1** 2次元平面での運動を行う、図1に示す2自由度マニピュレータについて、以下の問いに答えよ。

- (1) 基準座標系  $X_0Y_0$  で見た、手先位置 P の座標  $({}^0p_x \ {}^0p_y)^T$  を求めよ。
- (2) 手先座標系  $X_2Y_2$  を基準座標系に変換する同次変換行列  ${}^0T_2$  を求めよ。
- (3) 逆変換の同次変換行列  ${}^2T_0$  を求めよ。

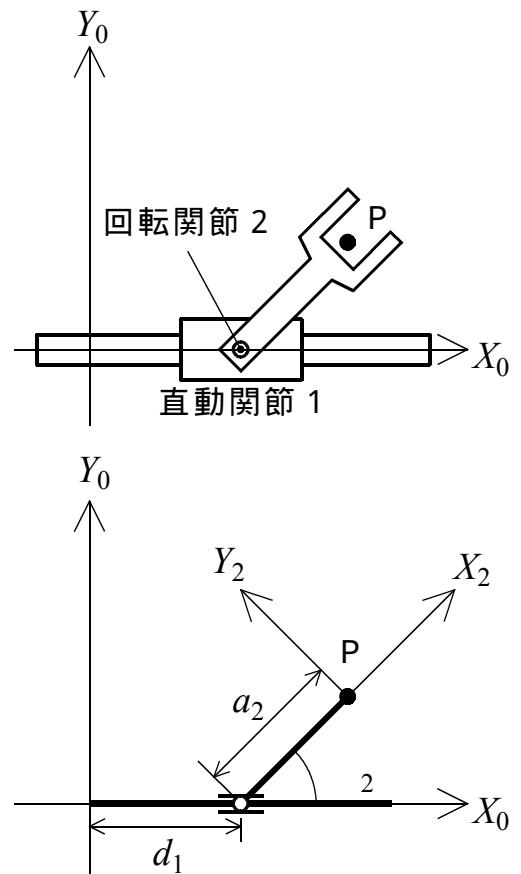


図1 2自由度マニピュレータ

- ・必要なら、明記の上で、裏面を使用のこと。



<b>ロボット工学 定期試験</b>	
担当: 熊谷正朗 手書きノート持込可	
<b>学生番号</b>	<b>学年</b>
<b>氏名</b>	
<b>日時</b>	<b>教室</b>

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	X
<b>学生番号</b>											
1											
2											
3											
<b>確</b>											
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	X

- ・3枚とも氏名等を記入し、学生番号(縦に7桁)をマークすること。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1の位をマーク 例 9941100 計24 4

**2** 対向2輪型の車輪移動ロボットを考える。車輪の直径( $2r$ )を100mm、車輪の左右間隔( $2d$ )を200mmとして、以下の問いに答えよ。ただし車輪の滑りはないものとする。

- (1) ロボットの右車輪を後退方向に角度  $\pi$ 、左車輪を前進方向に  $\pi$ だけ、同じ時間で一定角速度で回転させた。ロボットは具体的に(数値を含め)どのような運動をするか。
- (2) ロボットの左右の車輪を図2に示すように時間の経過と共に回転させた。

4秒後のロボットの位置、姿勢および両輪の4秒間の軌跡を具体的に図示せよ。

なお、時刻0でロボットは原点にいて、姿勢は図中上向きにあるとする。また、必要なら  $\pi = 3.14$  としてかまわない。

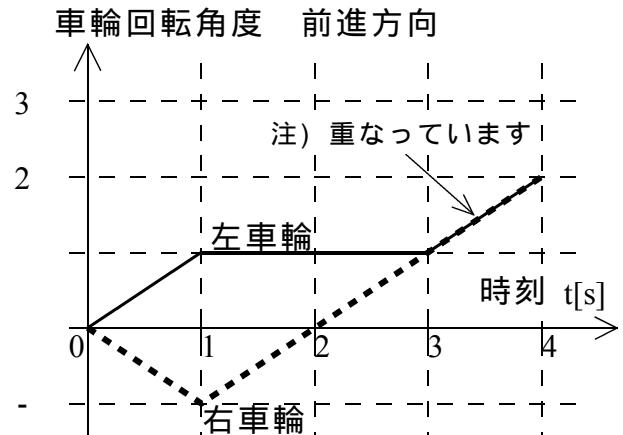
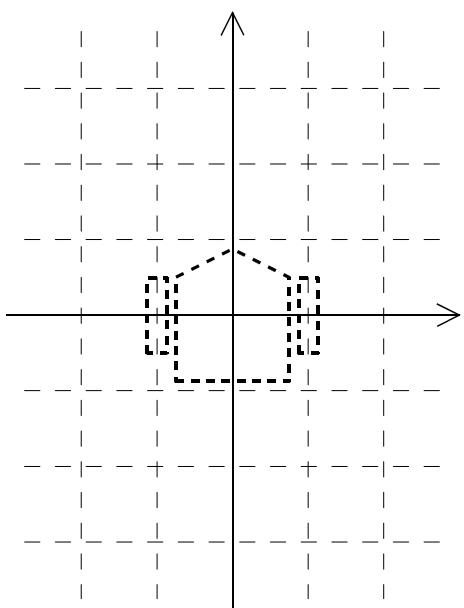


図2 車輪回転角度の時間変化



- ・必要なら、明記の上で、裏面を使用のこと。



<b>ロボット工学 定期試験</b>	
担当：熊谷正朗 手書きノート持込可	
<b>学生番号</b>	<b>学年</b>
<b>氏名</b>	
<b>日時</b>	<b>教室</b>

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

<b>学生番号</b>	0	0	0	0	0	0	0	0	0	X
	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
<b>確</b>	0	0	0	0	0	0	0	0	0	

<b>0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 X Y</b>
1 +
2 -
3 +
X

- ・3枚とも氏名等を記入し、学生番号(縦に7桁)をマークすること。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1の位をマーク 例 9941100 計24 4

3

近い将来、我々の生活にロボットやそれに類するものが深く関わってくると予想される。ロボットが人間社会に及ぼす、良い影響、悪い影響について検討し、ロボットの応用先や、ロボットのあるべき姿について論述せよ。

- ・必要なら、明記の上で、裏面を使用のこと。