

整理番号	HT25193	分野	工学・物理	(キーワード)ロボット
------	---------	----	-------	-------------

和歌山工業高等専門学校

ロボットの『しくみ』で学ぶ知能機械工学～力学編～

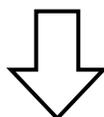
先生(代表者)	津田 尚明(つだ なおあき) 知能機械工学科・准教授				顔写真 
自己紹介	人間の生活を助けてくれて、人間の生活を楽しくしてくれるロボット作りをめざしています。ロボットを作るためには、『計算→設計→工作』のようにいくつかのステップがあり、それぞれのステップにそれぞれの面白さがあります。この講座では特に『計算』のステップを体験してもらって、ロボット研究の楽しさを知ってもらいたいと思います。				
開催日時・主な募集対象	平成25年8月31日(日)	(対象)	中学生	(人数)	16名
集合場所・時間	和歌山工業高等専門学校 正面玄関		(集合時間)	11:30～12:00	
開催会場(集合場所)	和歌山工業高等専門学校 住所: 〒644-0023 和歌山県御坊市名田町野島77 アクセスマップ: <a href="http://www.wakayama-nct.ac.jp/gakkou/access/gakkou-access.htm">http://www.wakayama-nct.ac.jp/gakkou/access/gakkou-access.htm</a>				
内 容					
<p>人間が歩く時、なぜ倒れずに歩けるか考えたことがありますか？そして、どのような時に倒れるか考えたことがありますか？人間は、無意識に身体のバランスを調整しているので、倒れずに歩けるのです。</p> <p>では、ロボットが歩く時はどうでしょう。ロボットを倒れないように歩かせるには、歩くためのプログラムを作り、ロボットに歩き方を教えます。その時に大切なのは、ロボットの重心と重心にかかる力(バランス)について考えて計算することです。</p> <p>この講座では、いくつかの簡単な実験を通してロボット研究を体験してもらいます。研究室の「歩行計測・訓練スペース」を使って、参加者の動作計測も体験できます。</p>					
スケジュール				持 ち 物	
11:30～12:00	受付・知能機械工学科棟の見学			筆記用具	
12:00～12:15	ガイダンス(オリエンテーション, 科研費の説明)				
12:15～13:00	データ整理方法の説明と練習(講義室)				
13:00～13:15	休憩				
13:15～14:00	棒を立てる実験 1 とデータ整理(講義室)			特 記 事 項	
14:00～14:15	休憩			なし	
14:15～15:00	棒を立てる実験 2 とデータ整理(実験室)				
15:00～15:15	休憩				
15:15～16:00	ロボット操縦実験とデータ整理(講義室)				
16:00～16:15	まとめ, アンケート記入, 「未来博士号」授与				
16:15～17:00	クッキータイム(学生と参加者とのフリートーク) 終了・解散				

《お問い合わせ・お申し込み先》

所属・氏名：	総務課 総務・企画係長・吉野 真一(よしの しんいち)
住所：	〒644-0023 和歌山県御坊市名田町野島77
TEL 番号：	0738-29-8212
FAX 番号：	0738-29-8216
E-mail：	s-soumu@wakayama-nct.ac.jp
申込締切日：	平成25年8月9日(金)

《プログラムのテーマと関係する科研費》

研究代表者	研究期間	研究種目	課題番号	研究課題名
津田 尚明	H23-24	若手研究(B)	23700680	松葉杖使用患者の歩行訓練のためのバーチャルリアリティ空間の構築



★この科研費について、さらに詳しく知りたい方は、下記をクリック！

<http://kaken.nii.ac.jp/>

※国立情報学研究所の科研費データベースへリンクします。