

2021年度 日本工学院八王子専門学校	
ロボット科	
ロボット制御 1	
第 4 回	同時変換行列：移動と回転を変換行列で表すことができる
第 5 回	運動学（1）：D－H法による運動学を理解する
第 6 回	運動学（2）：リンク座標の設定とリンクパラメータが求められる
第 7 回	運動学（3）：マニピュレータの同時変換行列が求められる
第 8 回	手先の位置と姿勢：いろいろなロボットの運動学が解ける
第 9 回	姿勢表現（1）：姿勢をオイラー角で表せる
第 10 回	姿勢表現（2）：姿勢表現行列からオイラー角を求められる
第 11 回	幾何学：余弦定理など幾何学的な解析を理解する
第 12 回	逆運動学：マニピュレータの逆運動学が解ける
第 13 回	微分公式：三角関数の微分を理解する
第 14 回	ヤコビ行列：関節速度と手先速度の関係を求められる
第 15 回	まとめ：全体のまとめ