

2024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 2	
第4回	動力学（2）：ラグランジュ法で運動方程式を表すことができる
第5回	ロボットのモデル化：マニピュレータをモデル化できる
第6回	ラプラス変換：ラプラス変換を理解し変換表を使うことができる
第7回	伝達関数ブロック線図：ブロック線図の結合、等価変換ができる
第8回	フィードバック制御：フィードバック制御を理解する
第9回	位置決め制御：位置決め制御のしくみを理解する
第10回	P I D制御：P I D制御を理解する
第11回	演習：力制御、動力学、フィードバック制御の演習を行う
第12回	シーケンス制御（1）：シーケンス制御の概要を理解する
第13回	シーケンス制御（2）：ラダー図が書ける
第14回	シーケンス制御（3）：P L Cを用いたシーケンス制御を理解する
第15回	まとめ：全体のまとめ