

- 標準環境

- robo_sys.py を標準環境とする。すなわち
 - room は絶対座標と一致
 - roomから見た table の座標系が、xyzabc=[0, 0, 0.5, 0, 0, pi/6]
 - その他、place_a, place_b, armなどの位置は決まっている。boxは移動する。
 - table のx, y軸はその上面にあり、box のx, y軸がその底面にある。

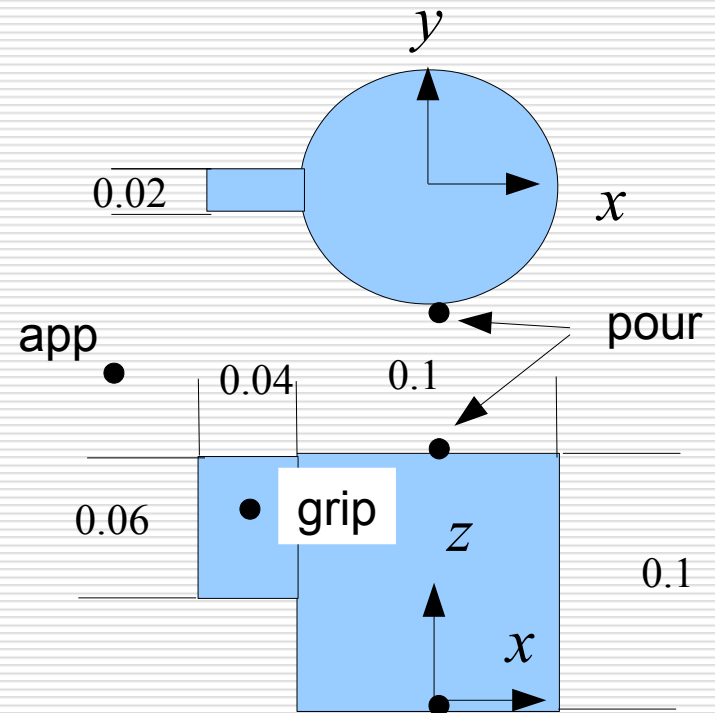
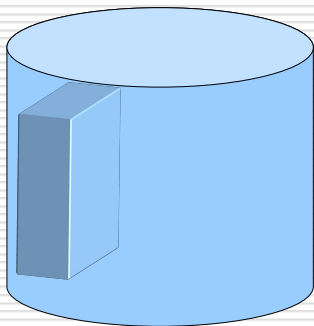
1. 自由作成アーム

- 自由作成アームの関節構造を簡単に説明せよ
- 自由作成アームを、arm学籍番号.pyとする

- robo_sys.pyに自分の作成したアームを取り込みrobo_sys学籍番号.pyとする
- 以降の課題は、robo_sys学籍番号.pyのプログラムとして提出する

2. カップを作る

- cupの座標は底面中心
- 形状、寸法は変えてもよい
- grip, grip.app_pos を適切に設定する
- 注ぎ口 pourを設定する
- make_cup()という関数にしておくとい



3. カップを環境に取り込む

robo_sys学籍番号.pyにて

- boxをなくす。
- cup_a, cup_bを作り、place_a, place_bに配置する。
- 最後の課題で必要ならば、place_a, place_bの位置・姿勢を変更してもよい

4. 注ぎ作業の実現

robo_sys学籍番号.pyにて

do_task(arm,cup_a,cup_b,place_a,table)

で注ぎ作業を実行させる。

最終課題の提出方法

- アームの構造および2、3の変更点は、pdfファイルに記述する。final学籍番号.pdfとして提出
- 基本的に1はarm学籍番号.py、また2、3、4はrobo_sys学籍番号.pyとして提出
- 〆切: 7/31(火)