

ロボットソフトウェア特論

課題3

2017.5.31

電気通信大学

大学院情報理工学研究科

末廣尚士

課題3:

6自由度アームの手先位置をプロット

- ◆ 6自由度アームを $[-\pi/8, \pi/6, \pi/2, 0, \pi/3, 0]$ から $[\pi/8, \pi/8, \pi/3, 0, \pi/4, \pi/8]$ へ動かしたときのハンド座標の原点位置をプロットする.

3自由度アームと同様に,

- (1) グラフ表示,
- (2) 三次元軌跡のプロット,
を行う.

– 課題3のやり方

◆ 提出物

- プログラム: report3_学籍番号.py
- 表示結果: report3_学籍番号.pdf
 グラフをtexやLibreOffice writerやms-wordなどに張り付けてpdfにして提出

◆ suehiro@is.uec.ac.jp にメール

◆ メールの表題は「ロボットソフトウェア特論 課題3」

◆ 〆切: 6/5(月)