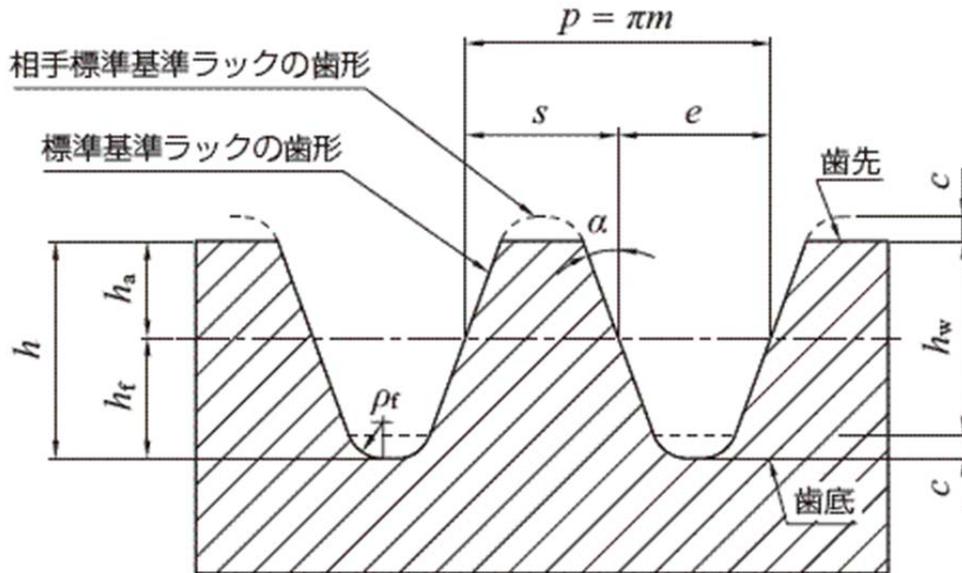


学籍番号：

氏名：

(1) 下の各欄に名称を入れよ



h : _____

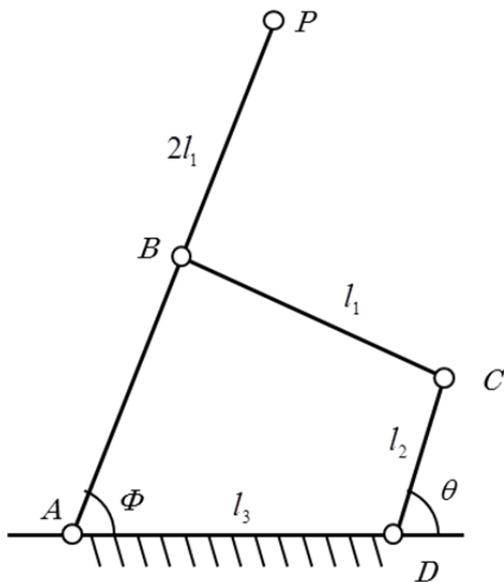
h_a : _____

h_f : _____

α : _____

p : _____

(2) 次の機構で、手先(点P)の軌道を表す式を求めよ。



$$AP = 2l_{12l_1}, \quad AB = BC = l_1, \quad CD = l_2, \quad AD = l_3$$

※ Φ を使わず、 θ で表すこと

(3) 次の条件を満たす脚ロボットの足先を考え、問に答えよ。

【条件 1】 着地面は水平な平面である

【条件 2】 脚の着地時の角度は、任意の角度での着地が可能である。

(3-1) 機構を図示せよ

(3-2) 機構の自由度を説明せよ。

(4) 次のロボットの手先の座標 (x, y) の θ_1, θ_2 で表せ。

