

小型ロボットアームの製作

今回小型ロボットアームを製作しようと思ったのは、部員一人一人の強みを生かして全体的な技術力や知識の向上を目指すことが目的です。

平成15年度より製作同好会では大型ロボットアームの開発に着手し、平成16年度には同窓会より助成金を申請しての大きな製作を展開してきました。平成15年度から今日まで開発は継承する形で継続して取り組んでいます。

今回製作した小型のロボットアームは比較的小さな電力で駆動できるモータを使用することで制御までたどり着くことができました。小型ロボットアームの開発で得られた制御データは開発途中であるロボットアームが完成した際にロボットの制御プログラムを作成する際の重要な参考となることが考えられます。

今後はさらに小型ロボットアームの制御方法について追究していき、製作同好会の全体的な技術力と知識の向上に努めながらも大型ロボットアームが安定動作した後の制御プログラムの開発に役立てていきたいと考えています。

この度は我々製作同好会のために助成金を支給していただきましてありがとうございました。

