

# ロボットの科学技術 (遠隔配信版)

第2回 追加資料

担当：三上貞芳

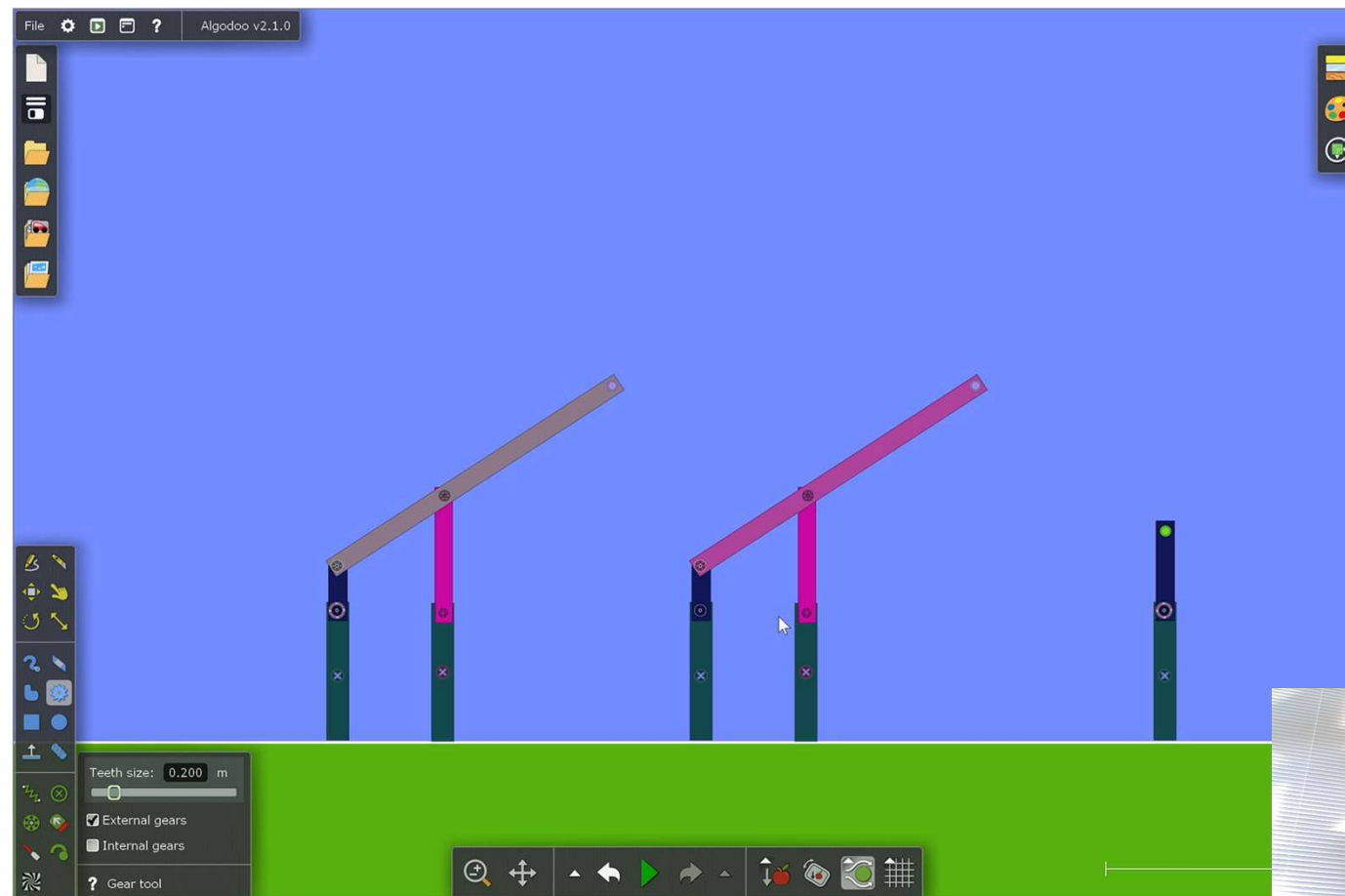
研究棟607室, [s\\_mikami@fun.ac.jp](mailto:s_mikami@fun.ac.jp)

授業サイト<http://hope.c.fun.ac.jp/>

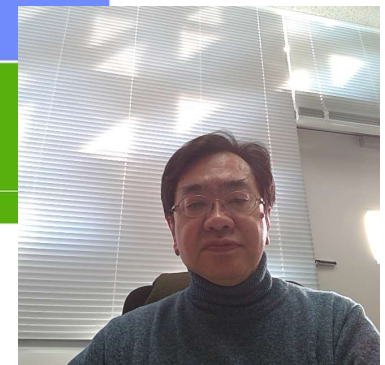


# 1DOFで脚のような動作：チェビシェフリンク

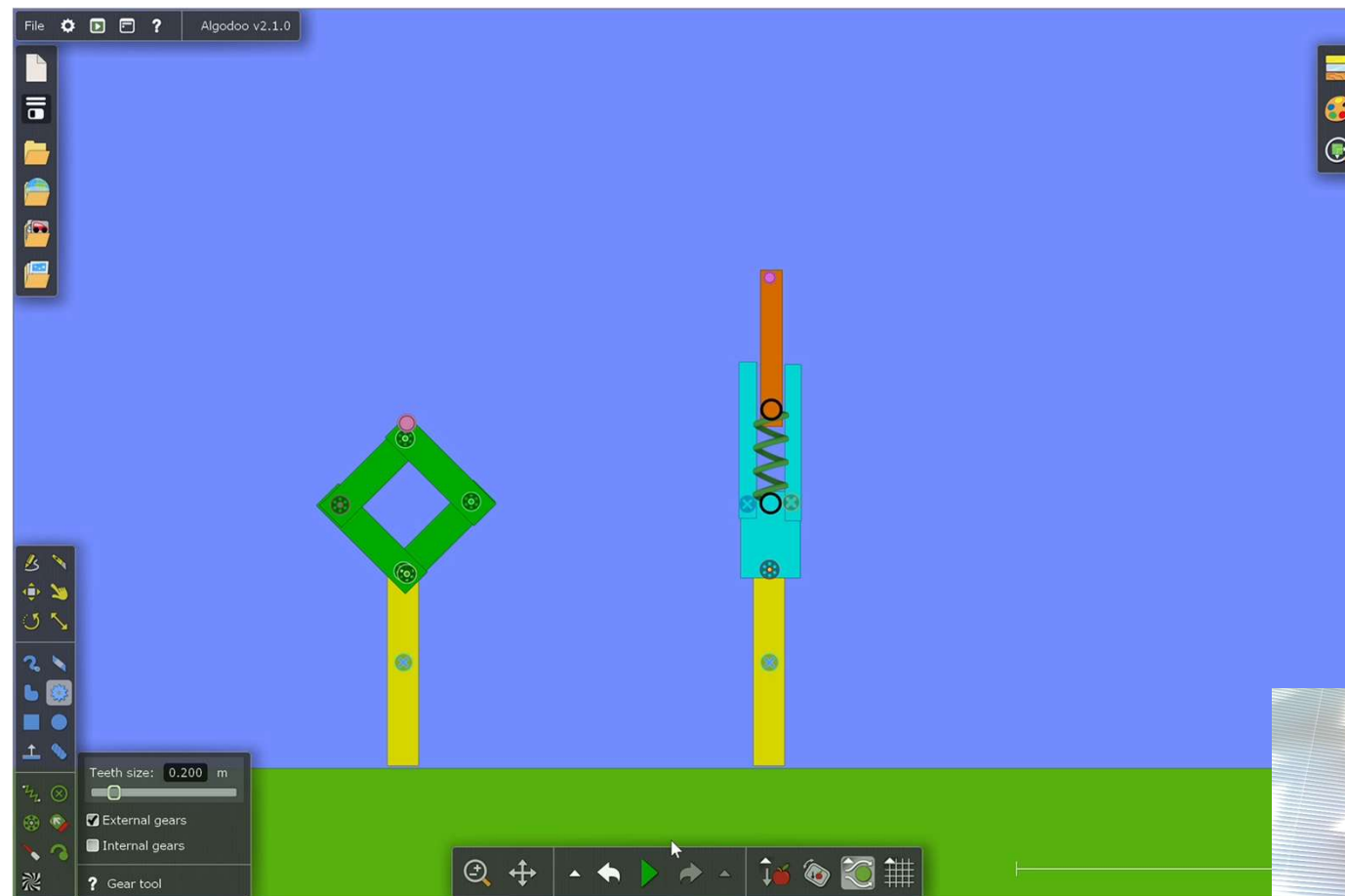
※同様な例は，テオヤンセン機構， Klann Linkageなど



HOPEのAlgodooファイル：例1（2016-arm--1dof-02）



# 4つの関節で2DOFとなる例（左）



HOPEのAlgodooファイル：例2（2016-arm--2dof-02）

