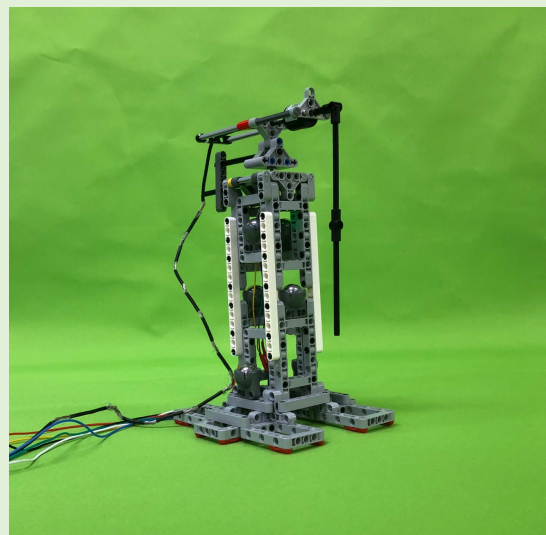


ロボットで学ぶシステム制御入門
～ミッションは倒立振り子ロボットの振り上げ安定化～



シミュレータ



ロボット

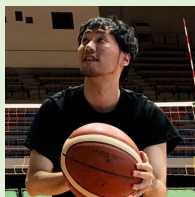
前半

試行錯誤しながら振子を倒立をとうり釣りさせるパラメータを探そう！

後半

設計アルゴリズムを利用して振子を倒立をとうり釣りさせるパラメータを探そう！

・担当者からのメッセージ



制御工学は動きをデザインする学問です。自分自身でロボットの動きをデザインしてみませんか？