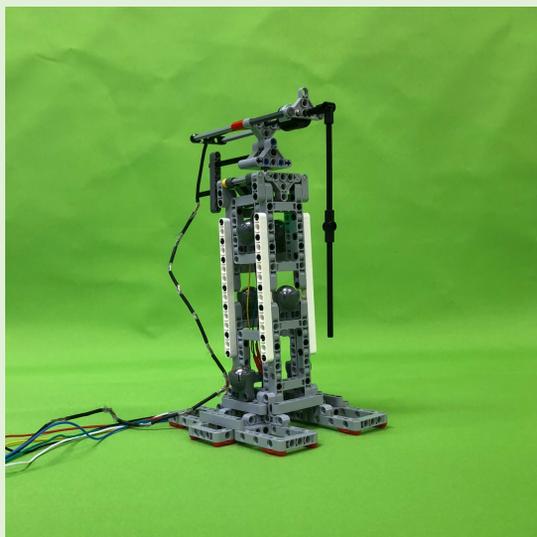


ロボットで学ぶシステム制御入門
～ミッションは倒立振り子ロボットの振り上げ安定化～



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？