

登録コード	HS231000	開講年度	2026				
授業題目	先端ロボティクス特論					担当教員	酒井 悟
英文授業名	Robotic System and Control					副担当	
単位数	2	講義期間	通年(集中)	曜日・時限	集中・不定期	対象学生	博士1年～3年
			授業形態	講義	備考		
信大コンピテンシー	非該当						
(1)授業の達成目標/Course objectives	ディプロマポリシー・授業で得られる「学位授与の方針」要素					⇔	(授業の達成目標)
	2026HSカ, 2025HSカ, 2024HSカ, 2023HSカ						
	【専攻】理工学系分野における課題の本質を見抜き解決方法を見出す洞察力					⇔	理工学系分野における課題の本質を見抜き解決方法を見出す洞察力
(2)詳細/Detailed information	機械システムの力学と制御の基礎と応用を講義する。特に操作部と同時に、検出部を有する先端的な機械システムについて、モデリング・同定、制御、数値シミュレーション、実装実験の各段階の合理性を重視する全身系の基礎と応用を講義する。						
(3)授業の概要/Overview of course	機械システムの力学と制御の基礎と応用を講義する。特に操作部と同時に、検出部を有する先端的な機械システムについて、モデリング・同定、制御、数値シミュレーション、実装実験の各段階の合理性を重視する全身系の基礎と応用を講義する。						
(4)授業計画/Course plan	機械システムの力学と制御の基礎と応用を講義する。特に操作部と同時に、検出部を有する先端的な機械システムについて、モデリング・同定、制御、数値シミュレーション、実装実験の各段階の合理性を重視する全身系の基礎と応用を講義する。						
(5)成績評価の方法/Grading/evaluation method							
(6)成績評価の基準/Grading/evaluation criteria							
(7)事前事後学習の内容/Prep and review work							
(8)履修上の注意/Notes							
(9)質問,相談への対応/Questions and requests for advice							
(10)授業の形式/Course format							
【教科書/Textbook(s)】							
【参考書/Reference work(s)】							