

103-2 Preliminary Syllabus, Da-Yeh Univ

Information			
Title	高等機器人學	Serial No. / ID	1574 / MUR5029
Dept.	機械與自動化工程學系碩士班	School System / Class	研究所碩士班1年1班
Lecturer	陳照忠	Full or Part-time	專任
Required / Credit	Optinal / 3	Graduate Class	No
Time / Place	(一)34 / H443 (三)4 / H443	Language	Chinese

Introduction
本課程為工業用機器人範疇之學科,其目標在於訓練學生成為機器人應用領域素質優秀之機械工程師.

Outline
1. Introduction
2. Spatial Descriptions and Transformations
3. Manipulator Kinematics
4. Inverse Manipulator Kinematics
5. Jacobians: Velocities and Static Forces
6. Manipulator Dynamics
7. Trajectory Generation
8. Manipulator-Mechanism Design
9. Linear Control of Manipulators
10. Nonlinear Control of Manipulators
11. Force Control of Manipulators

Prerequisite
機構學,應用力學和工程數學相關課程.