

認知科学 第14回 ヒューマンインタフェースとロボット 演習

以下のロボットを動かすためのコントローラには、何が最適か考えなさい。

また、その理由も記述すること。

1. 小型ロボットアーム



コントローラの種類:

理由:

2. 医療用（手術用）ロボット



コントローラの種類:

理由:

3. ガンダム



コントローラの種類:

理由:

学籍番号

氏名