

### Introduction to Robotics by John Craig

robotics	ロボット工学
synthesize	合成する[s _____]
human function	人間の機能(2 words, 単数)
mechanism	メカニズム
sensors and actuators	センサーと作動装置 [_____ s and a _____ s]
contributes methods	(工学は)手法を寄与する (engineering) [c _____ s]
static and dynamic situations	静的、そして動的状態 (4 words)
spatial motions	空間動作 (2 words 複数)
other attributes	その他特性 (2 words 複数) [o _____ a _____ s]
manipulator	マニピュレータ(単数)
algorithm	アルゴリズム(単数)
control theory	制御論 (2 words)
desired motion	欲しい動作 (2 words, 単数)
force application	力の作用 (2 words, 単数) [_____ a _____]
electrical engineering	電気工学
technique	(単一の)技術
industrial robots	産業ロボット(複数)
interface	インターフェース(単数)
computer science	情報工学 (2 words) [_____ s _____]
perform a task	(決められた)作業を遂行する (3 words) [_____ a _____]
program a device	装置をプログラムする [_____ a _____]
coordinate system or frame	座標系(2通りの言い方、4 words, 単数) [_____ or _____]
rigid body	剛体(単数)
position and orientation	位置と姿勢 [_____ and o _____]
in space	空間内の (2 words)
with respect to	~との相対で [with _____ to]
reference frame	参照座標 (2 words)
forward kinematics	順運動学
without regard to	~を無視して (3 words)
degree of a differential equation	微分方程式の次数
power of the highest order derivative	最高階微分項のべき数 (6 words) [_____ of the _____]
sum of the exponents of a term	項のべき数と (7 words) [_____ of the e _____ of a _____]
polynomial	多項式 (1 word)
nonzero	ゼロ以外の
coefficient	係数(単数)
position, velocity, and acceleration	位置、速度、と加速度 [_____, _____, and _____]
position variables	位置変数 (2 words, 複数)
rigid link	剛体の節 (2 words, 単数)
joint	関節 (1 word, 単数)
relative motion	相対運動
neighboring link	隣接する節 (2 words, 単数)
rotary or revolute joint	回転関節(2通りの言い方、4 words, 単数) [_____ or _____]
displacement	移動量 (1 word, 単数) [dis_____]
joint angle	関節角
sliding or prismatic joint	直動関節(2通りの言い方、4 words, 単数) [s _____ or _____]
translation	平行移動 (1 word, 単数)
joint offset	関節のオフセット量 (2 words)
independent	独立な
four-bar linkage	四節リンク(単数) [_____ - _____]
degree of freedom	自由度 (3 words, 単数)
open kinematic chain	開な運動連節 (3 words)
end-effector	先端ツール [_____ - _____]
inverse kinematics	逆運動学
dynamics	動力学
geometrical relationship	幾何的關係 (2 words, 単数) [_____ al _____]
joint rate	関節速度 [_____ r _____]
trajectory generation	軌跡生成 (2 words)
disturbances perturb	外乱は~を乱す [_____ s p _____] ~
feedback	フィードバック
keep the manipulator on course	マニピュレータをコース上に保つ (5 words)
flexible and programmable	柔軟でプログラム可能 (3 words) [_____ and _____]
differentiate	違いがある/微分する (1 word)
fixed automation	固定オートメーション (2 words)
scalar	スカラー量 (1 word)
trailing superscripts	後置き上付き文字 (2 words, 複数)
homogeneous transformation	同次変換 (2 words) [_____ tion]
roll, pitch, and yaw.	ロール、ピッチ、とヨー [_____, _____, and _____]