

# 卒業論文

IMT2000 情報環境における  
リモート・ロボットの開発  
(Development of remote-control robot  
in IMT2000 information environment)

指導教員 岡田 敏美 教授

富山県立大学工学部 電子情報工学科

学籍番号 : 9912050

氏名 寺下 真理子

提出年月 2003年2月

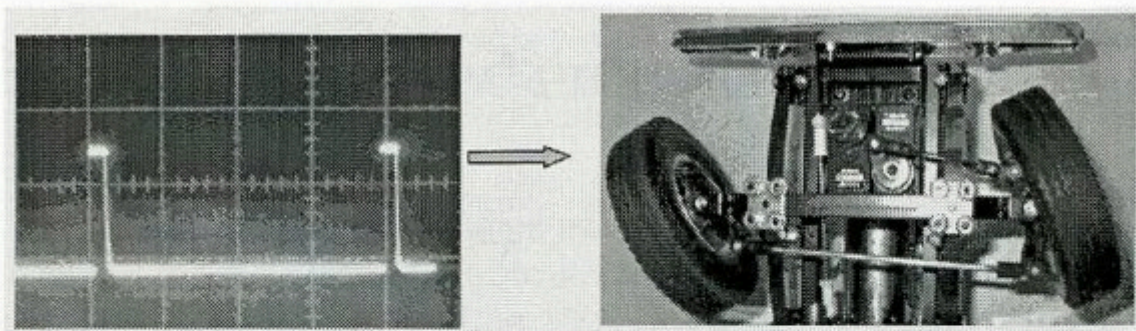


図 3.9: パルス幅 1.0msec

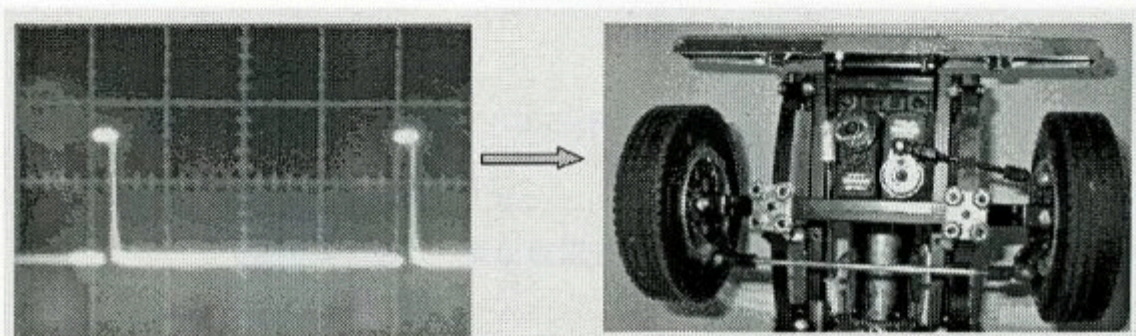


図 3.10: パルス幅 1.4msec

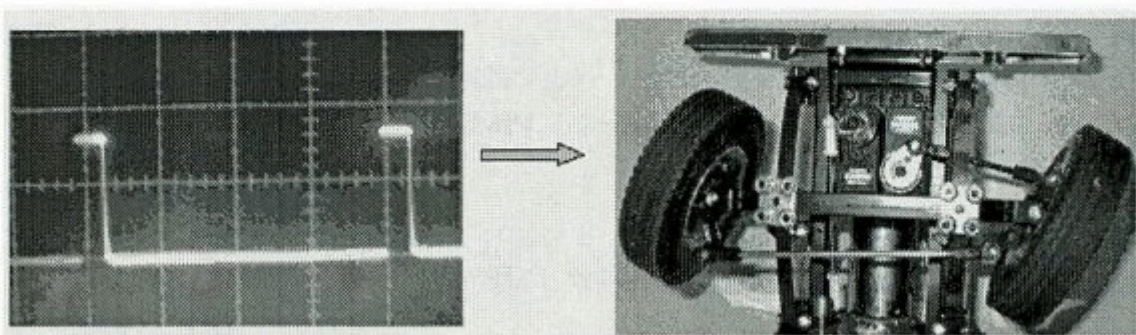


図 3.11: パルス幅 1.8msec