

舞鶴工業高等専門学校		開講年度	令和05年度 (2023年度)	授業科目	設計製図V
科目基礎情報					
科目番号	0037		科目区分	専門 / 必修	
授業形態	実験・実習		単位の種別と単位数	履修単位: 2	
開設学科	機械工学科		対象学年	5	
開設期	後期		週時間数	4	
教科書/教材	教科書: 林 洋次 著「機械製図」(実教出版), 大西 清 著「JISにもとづく 機械設計製図便覧」(オーム社)				
担当教員	谷川 博哉				
到達目標					
1 歯車減速装置, 手巻きウインチ, 渦巻きポンプなどの主要部を設計できる。 2 歯車減速装置, 手巻きウインチ, 渦巻きポンプなどの部品図と組立図を作成できる。					
ループリック					
	理想的な到達レベルの目安	標準的な到達レベルの目安	未到達レベルの目安		
評価項目1	歯車減速装置, 手巻きウインチ, 渦巻きポンプなどの主要部を設計できる。	歯車減速装置, 手巻きウインチ, 渦巻きポンプなどの主要部の設計がある程度できる。	歯車減速装置, 手巻きウインチ, 渦巻きポンプなどの主要部を設計できない。		
評価項目2	歯車減速装置, 手巻きウインチ, 渦巻きポンプなどの部品図と組立図を作成できる。	歯車減速装置, 手巻きウインチ, 渦巻きポンプなどの部品図と組立図の作成がある程度できる。	歯車減速装置, 手巻きウインチ, 渦巻きポンプなどの部品図と組立図を作成できない。		
学科の到達目標項目との関係					
教育方法等					
概要	【授業目的】 機械設計の総合力を習得するため, 多くの部品や機構から構成される手巻きウインチの設計を課題とし, 与えられた仕様のもと機械工学の基礎知識に裏付けされ, さらに独創性を取り入れた設計製図を行なえることを目的とする。				
授業の進め方・方法	【授業方法】 約3週にわたり設計の説明を行い, それと同時に学生はそれぞれ違った仕様の課題のもと設計を行う。次に, その設計に基づいた製図を描く。授業には電卓, レポート用紙を持参のこと。 【学習方法】 疑問点は随時質問すること。				
注意点	【成績の評価方法・評価基準】 定期試験は行わない。到達目標に基づき, 提出物によって評価する。提出物は設計書, 計画図, 全体組立図の3点である。配点は, 設計書 (30%), 計画図 (50%), 全体組立図 (20%) とする。それぞれ提出期限を定め, 期限に遅れた者は減点する。設計書と図面の相違がある場合は減点する。 【備考】 電卓, レポート用紙を持参のこと。疑問点は随時質問すること。 【教員の連絡先】 研究室 A棟3階 (A-331) 内線電話 8938 e-mail: tanigawa@maizuru-ct.ac.jp (アットマークは@に変えること。)				
授業の属性・履修上の区分					
<input type="checkbox"/> アクティブラーニング		<input type="checkbox"/> ICT 利用		<input type="checkbox"/> 遠隔授業対応	
<input type="checkbox"/> 実務経験のある教員による授業					
授業計画					
		週	授業内容	週ごとの到達目標	
後期	3rdQ	1週	シラバス内容の説明, 概要・設計の説明, 設計計算書作成	1	
		2週	設計の説明, 設計計算書作成	1	
		3週	設計の説明, 設計計算書作成	1	
		4週	設計計算書作成	1	
		5週	全体計画図作成	2	
		6週	全体計画図作成	2	
		7週	全体計画図作成	2	
		8週	全体計画図作成	2	
	4thQ	9週	全体計画図作成	2	
		10週	全体計画図作成	2	
		11週	全体計画図作成	2	
		12週	全体計画図作成	2	
		13週	全体組立図作成	2	
		14週	全体組立図作成	2	
		15週	全体組立図作成	2	
		16週			
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標					
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週

専門的能力	分野別の専門工学	機械系分野	製図	歯車減速装置、手巻きウインチ、渦巻きポンプ、ねじジャッキなどを題材に、その主要部の設計および製図ができる。	4	後1,後2,後3,後4,後5,後6,後7,後8,後9,後10,後11,後12,後13,後14,後15
-------	----------	-------	----	---	---	--

評価割合							
	試験	発表	相互評価	実技等	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	0	0	0	0	100	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	0	0	0	0	100	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0