 松汀	 [工業高等	事門学村	交 開講年度 令和02年度 (2	2020年度)	受業科目 /	 メカトロニクス			
科目基础		, ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,			XXX 11H 1	73. == 27.			
科目番号	~ II J TIA	0050		科目区分	3				
授業形態		授業		単位の種別と単位数	専門 / 選択 学修単位: 2				
開設学科		機械工	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	対象学年	5	_			
開設期		後期		週時間数	2				
//3.02//3 教科書/教			書]WBTを通して、講義資料を配付する	11					
担当教員	X 1-3	齊藤陽							
<u></u> 到達目標		7 1395 12	2 1						
(1)簡 (2)モ·	単な回路が 一夕回路や	センサ回路	る。 の基礎が理解できる グラムを理解できる						
ルーブ!	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		簡単な回路が正しく設計できる	簡単な回路が設計できる 簡単が		簡単な回路が設計できない.			
=亚/亚丁石 □	<u> </u>		モータ回路やセンサ回路の基礎が	モータ回路やセンサ回	モータ回路やセンサ回路の基礎が				
評価項目:			正しく理解できる マイコンによる制御プログラムを	型解できる マイコンによる制御フ	プログラムを	理解できない. マイコンによる制御プログラムを			
			正しく理解できる	理解できる		理解できない.			
学科の発	到達目標功	頁目との	関係						
学習・教	育到達度目標	票 M2							
教育方法	去等								
ほとんどす ことで修得 本講義では			どすべての機械で用いられている電子制修得する. 授業においては, モータ回路では,機械分野で必要となる電子・情報	すべての機械で用いられている電子制御技術の基礎について,授業に加え実際に単純なロボットの製作をする 引する、授業においては,モータ回路,センサ回路,マイコンの扱い方についての基礎を学習する。 は,機械分野で必要となる電子・情報・制御技術についての応用する力を身につける。					
授業の進	め方・方法	60%以 課題に 期末試	(1)~(3)を課題100% で評価する. を合格とする. いて、病気・忌引き等の特別の配慮を要する場合を除いて、提出期限を過ぎたものは0点として扱う。 終了後、授業態度が良好であり、全ての課題を提出しているにもかかわらず評価点が30点以上で60点に満たな のについては、再評価試験を実施することがある。追認試験は実施しない。						
		毎講義	後の復習を実施していることを前提に講	義を行う。出席要件は試	果さないが評価				
注意点 ————		ちんと	提出すること。また、再試験に関しては	要件を課すので注意する	32E.				
授業計画	画								
		週	授業内容	週ご	との到達目標				
	3rdQ	4 /田	メカトロニクスとは 本授業の導入としてメカトロニクスに	ついて理解する					
		1週	IoTの進展により、ネットワークを介した機器制御について情報セセスリティの重要性を学習する						
		2週	いて情報セキュリティの重要性を学習する 電気回路の基礎1 基礎的な電気回路について学習する.						
		3週	を促りな電気回路について学習する。 電気回路の基礎2 センサの利用方法について学習する。						
		4週	DCモータの基礎						
		5週	DCモータに基礎ついて学習する. DCモータの応用						
後期		6週	DCモータの利用ついて学習する 電気回路の応用 1 モータドライバICを用いたモータ制御について学習す						
		7週	る. 電気回路の応用 2						
		8週	アナログ信号とデジタル信号について学習する マイコンの基礎 1 Arduinoを例にマイコンの利用方法について理解する						
	4thQ	9週	マイコンの基礎 2 マイコンを用いたプログラミングにつ						
		10週	マイコンの基礎3 マイコンを用いたプログラミングにつ						
		11週	で理解を深める マイコンの応用1 マイコンによるセンサの利用について	一冊解する					
		12週	マイコンによるセンザの利用に Jいて マイコンの応用 2 マイコンによるモータ制御について理						
		13週	ロボットの制御の基礎1 車輪型ロボットの運動制御に関する基						
		14週	車輛型ロボットの運動制御に関する室 ロボットの制御の基礎2 マニピュレータ型ロボットの運動制御 理解する						
	1		まとめ						
		15週	ほこめ 課題の解説および授業のまとめを行う	, l					
		15週		<u> </u>					

分類		分野	学習内容	学習内容の到達目標	世 元		到達レベル	授業週				
専門的能力	分野別の専 門工学			制御系の過渡特性は	こついて説明できる。		3					
		機械系分野	計測制御	制御系の定常特性について説明できる。		3						
				制御系の周波数特性について説明できる。			3					
評価割合												
			試験		課題	合計						
総合評価割合			100		0	100						
基礎的能力		(0		0	0						
専門的能力			100		0	100						
分野横断的能力			0		0	0						