函館	工業高等	専門学校	開講年度 令和06年度	(2024年度)	授業科目	工業力学			
科目基礎	計報								
科目番号		0090		科目区分	専門 / 必何	多			
授業形態		授業		単位の種別と単位	位数 履修単位:	1			
開設学科		生産シス	ステム工学科	対象学年	3				
開設期		前期		週時間数	2				
教科書/教	材	機械設計 ノートP	法 豊橋技術科学大学・高等専門学 C	・校教育連携プロジェクト 実教出版					
担当教員	-	山田 誠							
到達目標		-1							
2. 運動方程 3. 回転運動	程式を用い 動に関する	て物体の連動 運動および	時間,距離,速度,加速度の関係を 動を説明できる。 かに関する説明ができる。 こついて意味を理解し計算できる。	説明できる.					
ルーブリ	リック					1			
			理想的な到達レベルの目安	標準的な到達レ/					
評価項目1			速度・加速度の意味を理解し,等 速直線運動および等加速度運動に おける時間と距離の関係を説明で きるとともに,関係式を導出し ,速度,加速度を計算できる.	, 与えられた時間 度, 加速度を計算	意味を理解し,等 加速度運動におけ 関係を説明でき 間の関数式から速 算できる.	速度・加速度の意味を理解し,等 速直線運動,等加速度運動におけ る時間と距離の関係を説明できない.			
評価項目2			運動の第一,第二,第三法則を理解し,力,質量および加速度の関係を運動方程式で表すことができる。	! 運動方程式を用います。 計算することが	ハた物体の運動を できる.	物体の運動を求めることができない.			
評価項目3			回転運動に関して、周速度、角速度、回転速度の関係を理解し、与えられた条件から角運動方程式を 導出でき、それらの計算をできる・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	: 度,回転速度の	て, 周速度, 角速 関係, を理解し とができる.	与えられた条件から回転運動に関 する計算をできない.			
評価項目4			仕事, エネルギー, 動力, 運動量, 力積の説明ができ, 並進運動, 回転運動に関する運動方程式から問題を解くことができる。	仕事, エネルギー, カ積の説明が 関し, 回転数, 動計算できる。	ー, 動力, 運動量 でき, 回転運動に 動力からトルクを	回転運動に関し,回転数,動力からトルクを計算できない。			
		目との関	月 係						
函館高専教									
教育方法	5寺	144.1 15 22	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	- // - VERSI /- BB-+	++ >+ ==+ + ==+=+				
概要		機械上子	で必要とする力学の基礎知識である特 は問題を解くことができることを目標。	刎体の運動に関する; とする.	基本法則を埋解し	,美際の機械や機構の刀子に関する			
授業の進め	か方・方法	ようにす 基本とし ため, 各	理などの基礎知識に基づき,動力学の基本原理を理解したうえで基礎的な事柄に関して定量的な計算が出来るることを目標としている。第1学年および第2学年で履修した「物理」,「数学」,「工業力学基礎」の内容をているので,これらの内容を復習し,十分理解しておく必要がある。また,各授業内容は継続的な内容である回の授業内容についてしっかりと予習・復習することが必要である。 内容は公知の情報のみに限定されている。						
注意点	2.14 F2.14		で扱う内容はすべてコアである. 、						
		多上の区分			_				
□ アクテ	・ィブラーニ	ング	☑ ICT 利用	□ 遠隔授業対応	<u>2</u>	□ 実務経験のある教員による授業			
	 īī								
	=	週	授業内容		週ごとの到達目標				
前期	1stQ	1週	ガイダンス(30min) 直線運動(60min) (ノートPC使用)		学習意義,授業計画,評価方法,諸注意を理 速度,加速度を通して,微分の意味を再確認 をExcelを用いてシミュレートできる。				
		2週	直線運動(90min) (ノートPC使用)		直線運動に関して,変位,速度,加速度の関係を理し,計算できる。 Excelで運動をシミュレートできる。				
		3週	等加速度運動(45min) 従属運動(60min)		等加速度運動の問 円運動の変位,速 用いて位置を計算	題を解くことができる。 度,加速度の関係を理解し,行列を できる。			
		4週	直線運動に関する小テスト(30min 円運動(60min)ノートPC使用)	円運動について,変位,速度,加速度の関係を理解し ,回転行列を用いてExcelでそのシミュレートができる。				
		5週	円運動(90min) (ノートPC使用)		円運動に関する問題を解くことができる。 滑車に関する従属運動の問題を解くことができる。				
		6週	円運動に関する小テスト(30min) 放物運動(60min)		円運動に関する問題を解くことができる。 放物運動を理解し,その問題を解くことができる。				
		7週	放物運動(90min) 運動シミュレート(ノートPC使用)		放物運動を理解し,その問題を解くことができ ,Excelで運動シミュレートができる。				
		8週	放物運動に関する小テスト(30min) 運動シミュレート(ノートPC使用)						
	2ndQ	9週	力と運動法則(90min)		ニュートンの運動の3法則を理解できる。 ダランベールの原理を理解し、運動方程式を導出でき る。				
		10週	運動方程式導出小テスト(30min) 重心の導出(60min)		積分を用いた重心の導出方法を理解し, それを導出することができる。				

			11週 重心		重心・慣性モーメントの導出(90min)			積分を用いた慣性モーメントの導出方法を理解し, そ れを導出することができる。			
			12週 慣		慣性モーメントの応用(90min)			慣性モーメントに関する定理を理解し, それを用いて , 問題を解くことができる。 慣性モーメントを考慮した運動方程式を誘導できる。			
		13ì	13週 仕事		トテスト(重心・慣性モーメント導出)(30min) 上事・エネルギー・動力・運動量・力積(90min) D運動力学(kinetics)課題提示			並進運動,回転運動に関する運動方程式を導出でき 、それを応用できる。 エネルギー,動力,運動量,力積を理解し,それらの 計算ができる。			
		14ù	14週 運動		重動学,運動力学に関する演習(90min)			運動学(kinematics),運動力学(kinetics)に関する問題を解くことができる。			
		15ì	15週 期		明末試験						
		16ì			試験答案返却・解答解説(90min) 試験問題の解説を通じて正し とができる				い解答を理	解し,解くこ	
モデルコ	アカリキ	F.J.	ラムの	学習	内容と到達						
分類			分野	, _	学習内容	学習内容の到達目標	票			到達レベル	/ 授業週
		73.23			3 11 3 11	重心の意味を理解し、平板および立体の重心位置を計算できる。			4		
						速度の意味を理解し、等速直線運動における時間と変位の関係を説明できる。			4	前2,前3,前 4,前5	
						加速度の意味を理解し、等加速度運動における時間と速度・変位 の関係を説明できる。			4	前2,前3,前 4,前5,前 6,前7	
						運動の第一法則(慣性の法則)を説明できる。			4	前10	
						運動の第二法則を説明でき、力、質量および加速度の関係を運動 方程式で表すことができる。			4	前10,前 11,前12	
						運動の第三法則(作用反作用の法則)を説明できる。			4	前10	
			専 機械系分!		力学	周速度、角速度、回転速度の意味を理解し、計算できる。				4	前3,前4,前 5
専門的能力	分野別 <i>0</i> 門工学	D専		分野		向心加速度、向心力、遠心力の意味を理解し、計算できる。				4	前3,前4,前 5
						仕事の意味を理解し、計算できる。				4	前13
						てこ、滑車、斜面などを用いる場合の仕事を説明できる。				4	前5,前 11,前12
						エネルギーの意味と種類、エネルギー保存の法則を説明できる。				4	前13
						位置エネルギーと運動エネルギーを計算できる。			4	前13	
						動力の意味を理解し、計算できる。			4	前13	
						すべり摩擦の意味を理解し、摩擦力と摩擦係数の関係を説明でき る。			4		
						運動量および運動量保存の法則を説明できる。			4	前13	
						剛体の回転運動を運動方程式で表すことができる。			4	前11,前12	
						平板および立体の慣性モーメントを計算できる。				4	前12
評価割合											
定期				小テスト		相互評価	態度	ポートフォリオ	課題	合	計
総合評価割合 40				50		0	0	0	10		00
基礎的能力 0				0		0	0	0	0	0	
専門的能力 40				50)	0	0	0	10	10	00
分野横断的能力 0				0		0	0	0	0	0	