

福島工業高等専門学校		開講年度	令和06年度 (2024年度)		授業科目	応用メカトロニクス	
科目基礎情報							
科目番号	0032		科目区分		専門関連 / 選択		
授業形態	講義		単位の種別と単位数		学修単位: 2		
開設学科	産業技術システム工学専攻 (生産情報システム工学コース) (電気電子) (R4年度から)		対象学年		専2		
開設期	前期		週時間数		2		
教科書/教材	「ロボット機構学」 鈴森康一 コロナ社						
担当教員	鄭 耀陽,野田 幸矢						
到達目標							
①ロボットアームの機構を理解する。 ②ロボットアームの運動を理解する。 ③ロボットアームの制御を理解する。							
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		各授業項目の内容を理解し、応用できる。		各授業項目の内容を理解している。		各授業項目の内容を理解していない。	
評価項目2							
評価項目3							
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	本講義ではロボットアームの構造・運動学の講義を通じて、メカトロニクスの本質的理解を目指す。						
授業の進め方・方法							
注意点	力学，線形代数等の基礎となる数学内容をよく復習しておくこと。 自学自習の確認方法：レポート・課題を提出させ，習得状況を確認する。 レポート・課題を20%，定期試験を80%の割合で総合的に評価し，60点以上を合格とする。						
授業の属性・履修上の区分							
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業	
授業計画							
前期	1stQ	週	授業内容		週ごとの到達目標		
		1週	本講義の導入		メカトロとは，ロボットの形態と構造		
		2週	メカトロニクスのための数学		回転行列，ラプラス変換，ラプラス逆変換		
		3週	ロボットアームの姿勢表現		ロール，ピッチ，ヨー，オイラー角		
		4週	ロボットアームの駆動法		CP，PTP制御		
		5週	ロボットアームの運動学		順運動学，逆運動学		
		6週	ロボットアームの関節制御 1		センサ，回路，アクチュエータ		
		7週	ロボットアームの関節制御 2		PID制御		
	2ndQ	8週	ロボット機構の基礎		リンク，自由度，瞬間中心		
		9週	平面リンク機構の運動解析 1		4 節リンク機構の運動解析基本		
		10週	平面リンク機構の運動解析 2		4 節リンク機構の運動解析（幾何法，数値法）		
		11週	ロボットアームの伝動機構 1		歯車の基礎		
		12週	ロボットアームの伝動機構 2		歯車伝動装置		
		13週	ロボットアームの伝動機構 3		カムの分類・カム輪郭曲線の設計		
		14週	ロボットアームの伝動機構 4		解析法によるカム輪郭曲線の設計		
		15週	総括		総合演習と復習		
	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
評価割合							
	試験	課題	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	80	20	0	0	0	0	100
基礎的能力	80	20	0	0	0	0	100
専門的能力	0	0	0	0	0	0	0
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0