	工業高等		開講年		2018年度)	授		む用機構		丰)
科目基礎										. ,
4日番号		0013			科目区分		専門 / 選択			
*************************************		授業				単位数 学修単位:				
設学科			ペテム工学専攻	テム工学車攻			1			
設期後期					対象学年 週時間数	後期:2				
			 経構学 著者・森	************************************		ンス社, 参考書:「だれでもわかる解説と演			習 機構学の	基礎」稲島
科書/教	材	辰夫著,	首本理工出版会		J/(L)	. 1704	1 C 012/3 &	773TB/U C /94		
当教員		本橋 元								
達目標										
		ねじ, リン , 機械設計	ンク装置,巻掛け †において適切な	け伝動装置, 流体伝動装 は機構を提案できる.	置について, 各装 	置の原質	節に対する従	節の動き	を説明できる	. さらにそ
<u>/ーブリ</u>	<u> </u>							1		
				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			様を満たす	ついて, 与えられた仕 幾構を提案できる.	歯車装置の運動を説明できる.			左記ができない.		
評価項目2			カム装置, れいて, 与えら 構を提案で	カム装置, ねじ, リンク装置について, 与えられた仕様を満たす機構を提案できる.		カム装置, ねじ, リンク装置の運 動を説明できる.		左記ができない.		
評価項目3			巻掛け伝動物である。 されて、与え 機構を提案で	装置,流体伝動装置に えられた仕様を満たす できる.	巻掛け伝動装置,流体伝動装置の 運動を説明できる.			左記がで	記ができない.	
科の到	達目標項	目との関]係							
育方法	 :等									
		主といて	伝動装置の各種		型および具体的な	応用例を	を学び、機構	の動きを	 説明でき <i>.</i> さ	らに機械評
要		計におい	ヽて適切な機構を	提案できる能力を養う						
業の進め	か方・方法	授業中に	演習も行い、理	解を深めるようにする。 上を合格とする。	. 成績評価は, 中	間・期	末試験(各4	0%),	レポート(2	0%)を総
意点										
	= /			習的な要素もあるので	,種包的に取組み	,投業・	+に唯美に均	群でさる	よう労めるこ	۷.
訶・爭	後学習、	オフィス	くアワー							
業計画	<u> </u>									
		週	授業内容			週ごと	の到達目標			
	3rdQ	1週	1. 機構の分類	 頁		機構に関する用語と瞬間中心			を理解できる	<u>.</u> 5.
		2週	2. 歯車列①		中心固定の歯車列を理解できる.					
		3週	2. 歯車列②			平城車および傘城車の遊星城車列を理解できる.				
		4週								
		-	2. 歯車列③			各種歯車装置の応用を理解できる。				
		5週	3. 万五①	3. カム①			カムの種類およびカム線図を理解できる.			
			3. カム②			カム形状を設計できる。カム機構の図から、その動き				
		6週	3. カム②			カムル を説明	状を設計です できる		(IMIH-07 III/3 -	っ、その動き
		7週	3. ガム② 4. ねじ			を説明ねじに	<u>できる.</u> よる回転-直		変換,二重ね	
期		7週	4. ねじ			を説明	<u>できる.</u> よる回転-直			
期		7週 8週	4. ねじ 中間試験	 ∰∩		を説明 ねじに 解でき	できる. よる回転-直 る。	線運動の変		
期		7週 8週 9週	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置			を説明 ねじに解でき 四節回	できる. よる回転-直 る。 転連鎖を理解	線運動の変 解できる.	変換, 二重ね	
期		7週 8週 9週 10週	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置	2		を説明 ねじに 解でき 四節回 スライ	できる. よる回転-直 る。 転連鎖を理解 ダクランクジ	線運動の3 解できる. 車鎖を理解	変換, 二重ね ?できる.	
期		7週 8週 9週 10週 11週	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 5. リンク装置	1 2 13		を説明 ねじに 解でき 四節回 スライ 四節連	できる. よる回転-直 る。 転連鎖を理解 ダクランク。 鎖の応用し <i>1</i>	線運動の変 解できる. 車鎖を理解 こ機構を理	変換, 二重ね ?できる. 2解できる.	
期	4thQ	7週 8週 9週 10週 11週 12週	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動	i② i③ h①		を説明 ねじでき 四 の の 四 の の の の の の の の の の の も れ の り も り も り も り も り も り も も も も も も も も	できる. よる回転-直 る。 転連鎖を理解 ダクランク 鎖の応用した 掛け伝動装置	線運動の3 解できる. 車鎖を理解 こ機構を理 置の特徴を	変換, 二重ね できる. 2解できる. 理解できる.	じ機構等を
期	4thQ	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動	ច្ចី② ទ្ធី③ វាហិ វាហិ		を説明 にき 四 ス 四 の 三 の の の の の も れ に で り で り で り で り れ り れ り れ り れ り れ り れ り	できる. よる回転-直 転連鎖を理解 ダクランク 鎖の応用した 掛け伝動装置 長さ,チェ-	線運動の3 解できる. 重鎖を理解 こ機構を理 の特徴を ーン速度変	変換, 二重ね 『できる. 『解できる. 『理解できる. 『動等を算出で	じ機構等を
期	4thQ	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動	i2 i3 hú h2		を説明 ねじてき 四のカラが連 本が見 のののでである。 ののでである。 ののできる。 ののでも。 の。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 のので。 のので	できる. よる回転-直 転連鎖を理解 ダクランク 鎖の応用した 掛け伝動装置 長さ,チェ-動の特徴おる	線運動の 解できる. 重鎖を理解 こ機構を理 の特徴を ーン速度変 よび応用例	変換, 二重ね できる. 解できる. 理解できる. 動等を算出で を理解できる	じ機構等を ごきる. 5.
期	4thQ	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動	i2 i3 hú h2		を説明 ねじてき 四のカラが連 本が見 のののでである。 ののでである。 ののできる。 ののでも。 の。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 のので。 のので	できる. よる回転-直 転連鎖を理解 ダクランク 鎖の応用した 掛け伝動装置 長さ,チェ-動の特徴おる	線運動の 解できる. 重鎖を理解 こ機構を理 の特徴を ーン速度変 よび応用例	変換, 二重ね 『できる. 『解できる. 『理解できる. 『動等を算出で	じ機構等を ごきる. 5.
		7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 期末試験	12 13 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10		を説明 ねじてき 四のカラが連 本が見 のののでである。 ののでである。 ののできる。 ののでも。 の。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 のので。 のので	できる. よる回転-直 転連鎖を理解 ダクランク 鎖の応用した 掛け伝動装置 長さ,チェ-動の特徴おる	線運動の 解できる. 重鎖を理解 こ機構を理 の特徴を ーン速度変 よび応用例	変換, 二重ね できる. 解できる. 理解できる. 動等を算出で を理解できる	じ機構等を ごきる. 5.
		7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 - ユラムの	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 9 期末試験 7 と3	電② 電③ か① か②)) 到達目標		を説明 ねじてき 四のカラが連 本が見 のののでである。 ののでである。 ののできる。 ののでも。 の。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 ののでも。 のので。 のので	できる. よる回転-直 転連鎖を理解 ダクランク 鎖の応用した 掛け伝動装置 長さ,チェ-動の特徴おる	線運動の 解できる. 重鎖を理解 こ機構を理 の特徴を ーン速度変 よび応用例	変換, 二重ね できる. 2解できる. 理解できる. 動等を算出で Jを理解できる.	じ機構等を ごきる. 3.
゠゙゚゚゙゠゙゚゚゙゚゙゙゙゙゙゙゚゠゙゚゚゚゙゙゙゙゙゙゠゙゚゚ヹ゚゚゚゚゙゚゠゙゚゚ヹ゚゚゚゚゚゙゚゙゚゠゙゚゚ヹ゚゚゚		7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 期末試験	置② 量③ 加① 加② ② ② 到達目標 E 学習内容の到達目		を説明にき四人四の名種を表記のできる。 四人 連巻 ベラ 気体 伝	できる. よる回転-直 を連鎖を理解 ダクランクが 鎖の応用した 掛け伝動装置 長さ,チェ- 動の特徴お。 動の特徴お。	線運動の変異できる. 連鎖を理解 き機構を理 の特徴を ラン速度変 よび応用例 よび応用例	変換, 二重ね できる. 2解できる. 理解できる. 動等を算出で Jを理解できる.	じ機構等を ごきる. 5.
∰ Eデルニ) 類		7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 - ユラムの	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 9 期末試験 7 と3	置② 置③ 加① 加② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ③ ② ③ ②		を説明にき四人四の名種を関いて、これで、これで、これで、これで、これで、これで、これで、これで、これで、これで	できる. よる回転-直 を連鎖を理解 ダクランクが 鎖の応用した 掛け伝動装置 長さ,チェ- 動の特徴お。 動の特徴お。	線運動の変異できる. 連鎖を理解 き機構を理 の特徴を ラン速度変 よび応用例 よび応用例	変換, 二重ね できる. 2解できる. 理解できる. 動等を算出で Jを理解できる.	じ機構等を ごきる. 5. 5.
デルニ		7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 - ユラムの	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 9 期末試験 7 と3	置② 置③ 加① 加② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ②	の名称、歯型曲線、	を説明にき四人四の名種を関いて、これで、これで、これで、これで、これで、これで、これで、これで、これで、これで	できる. よる回転-直 を連鎖を理解 ダクランクが 鎖の応用した 掛け伝動装置 長さ,チェ- 動の特徴お。 動の特徴お。	線運動の変異できる. 連鎖を理解 き機構を理 の特徴を ラン速度変 よび応用例 よび応用例	変換, 二重ね できる. 解できる. 理解できる. 動等を算出で を理解できる を理解できる	じ機構等を ごきる。 5. 5. 授業週 前9
デルニ	コアカリキ	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 -ユラムの	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 9 期末試験 7 と3	置(2) 量(3) 加(1) 加(2) か(2) か(3) か(3) か(3) か(3) か(3) か(3) か(3) か(3	の名称、歯型曲線、 比を計算できる。	を説じてき四ス四各ベス気体体のファックを	できる. よる回転-直 転連鎖を理解 ダクランクが 鎖の応用した 掛け伝動装置 長さ,チェー動の特徴おる 動の特徴おる	線運動の変異できる. 連鎖を理解 き機構を理 の特徴を ラン速度変 よび応用例 よび応用例	変換, 二重ね できる. 解できる. 理解できる. 動等を算出で を理解できる を理解できる	じ機構等を ごきる. 5. 5.
モデルニ類	コアカリキ	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 -ユラムの	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 9 期末試験 7 と3	置② 量③ 加① 加②) ② 副達目標 学習内容の到達目標 歯車の種類、各部できる。 歯車列の速度伝達 リンク装置の機構	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運	を説じてのスの名を説のである。 のののでは、 のののでは、 のののでは、 のののでは、 のののでは、 ののでは、 のので	できる. よる回転-直 を理鎖を理解を関係を関係を使用した。 対けに動き、チェー動の特徴おる。 しきさの表し	線運動の多解できる。 連鎖を理解 き機構を独立を を変わります。 とび応用例 とび応用例 とび応期例	変換, 二重ね できる. 解できる. 理解できる. 動等を算出で を理解できる を理解できる	じ機構等を ごきる. 5. 授業週 前9
ミデルニ類]アカリキ 	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 -ユラムの	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動 9 関末試験 学習内容と タースを	置② 量③ 加① 加②))))))))))))))))))	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運	を説じてのスの名を説のである。 のののでは、 のののでは、 のののでは、 のののでは、 のののでは、 ののでは、 のので	できる. よる回転-直 を理鎖を理解を関係を関係を使用した。 対けに動き、チェー動の特徴おる。 しきさの表し	線運動の多解できる。 連鎖を理解 き機構を独立を を変わります。 とび応用例 とび応用例 とび応期例	変換, 二重ね できる. 解できる. 理解できる. 動等を算出で を理解できる を理解できる	じ機構等を ごきる. 5. 授業週 前9
ミデルニ類	コアカリキ	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 -ユラムの	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動 9 関末試験 学習内容と タースを	置② 量③ 加① 加②)) ② 副達目標 学習内容の到達目標 歯車の種類、各部できる。 歯車列の速度伝達 リンク装置の機構 代表的なリンク装記	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運 置の、変位、速度、	を説じてのス四各ベスの後ので、大学のでは、大学のは、大学のは、大学のは、大学のは、大学のは、大学のは、大学のは、大学の	できる. よる回転-直 を理鎖を理解を関係を関係を関係を関係を関係を関係を関係を関係を関係を関係を関係を関係を関係を	線運動の多解できる。 連鎖を理解 き機構を独立を を変わります。 とび応用例 とび応用例 とび応期例	変換, 二重ね にきる。 解できる。 理解できる。 動等を算出できる。 を理解できる。 を理解できる。 を理解できる。 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	じ機構等を ごきる。 5. 5. 授業週 前9
ミデルニ類	コアカリキ	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 -ユラムの	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動 9 関末試験 学習内容と タースを	置② 量③ 加① 加② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ②	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運 置の、変位、速度、 理解し、その運動	をお解してきる。これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、	できる. 「よる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なった」 「ないないないないないないないないないないないないないないないないないないな	線運動の多解できる。 連鎖を理解 き機構を独立を を変わります。 とび応用例 とび応用例 とび応期例	変換, 二重ね 記できる. 記できる. 記理解できる. 記世解できる。 記世解できる。 記世解できる。 1を理解できる。 1を理解できる。 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	じ機構等を できる。 5. 5. 授業週 前9
類	1アカリキ サカリキ サカ野別の 門工学	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 -ユラムの	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動 9 関末試験 学習内容と タースを	置② 量③ 加① 加②)) ② 副達目標 学習内容の到達目標 歯車の種類、各部できる。 歯車列の速度伝達 リンク装置の機構 代表的なリンク装記	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運 置の、変位、速度、 理解し、その運動	をお解してきる。これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、	できる. 「よる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なった」 「ないないないないないないないないないないないないないないないないないないな	線運動の多解できる。 連鎖を理解 き機構を独立を を変わります。 とび応用例 とび応用例 とび応期例	変換, 二重ね にきる。 解できる。 理解できる。 動等を算出できる。 を理解できる。 を理解できる。 を理解できる。 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	じ機構等を できる。 5. 5. 授業週 前9
類	コアカリキ 分野別の 門工学	7週 8週 9週 10週 11週 13週 14週 15週 16週 ラケ野	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動 9 関末試験 学習内容と タースを	置② 量③ 加① 加② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ②	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運 置の、変位、速度、 理解し、その運動	をお解してきる。これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、	できる. 転連鎖を理解を理解を関係を対象の応動をできる。 「大きなのでは、チェーをです。」 「ないないでは、チェーをです。」 「ないないないないないないないないないないないないないないないないないないな	線運動の多解できる。 連鎖を理解 き機構を独立を を変わります。 とび応用例 とび応用例 とび応期例	できる. 理解できる. 理解できる. 力を理解できる. を理解できる. を理解できる. 5 5 5 5	じ機構等を できる。 5. 5. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7.
類	1アカリキ サカリキ サカ野別の 門工学	7週 8週 9週 10週 11週 13週 14週 15週 16週 ラケ野	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動 9 関末試験 学習内容と タースを	置② 量③ 加① 加② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ②	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運 置の、変位、速度、 理解し、その運動	をお解してきる。これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、	できる. 「よる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なる」 「なった」 「ないないないないないないないないないないないないないないないないないないな	線運動の多解できる。 連鎖を理解 き機構を独立を を変わります。 とび応用例 とび応用例 とび応期例	変換, 二重ね 記できる. 記できる. 記理解できる. 記世解できる。 記世解できる。 記世解できる。 1を理解できる。 1を理解できる。 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	じ機構等を できる。 5. 5. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7. 7.
刑的能力	コアカリキ 分野別の 門工学	7週 8週 9週 10週 11週 13週 14週 15週 16週 ラケ野	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動 期末試験 学習内容 学習内容 (分野 機械設計	置② 置③ 加① 加② か② か② か② か② か」 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運 置の、変位、速度、 理解し、その運動・ ム線図を求めるこ	をお解してきる。これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、	できる. 転連鎖を理解を理解を関係を対象の応動をできる。 「大きなのでは、チェーをです。」 「ないないでは、チェーをです。」 「ないないないないないないないないないないないないないないないないないないな	線運動の多解できる。 連鎖機構物を置っとび応応用例 大び応応用例	できる. 理解できる. 理解できる. 力を理解できる. を理解できる. を理解できる. 5 5 5 5	じ機構等を できる。 3. 5. グ 授業週 前9 前10
デルニ 類 門的能力	カ野別の 門工学 試場 80	7週 8週 9週 10週 11週 13週 14週 15週 16週 ラケ野	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動 9 関内容と 分野 機械設計 発表	置② 量③ 加① 加②)) 別達目標 学習内容の到達目標 歯車の種類、各部できる。 歯車列の速度伝達 リンク装置の機構できる。 力ム装置の機構を到した。 カム装置の機構を到した。 カム装置の機構を到した。 カム装置の機構を到した。 カム装置の機構を到した。 カム装置の機構を到した。	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運動 置の、変位、速度、 理解し、その運動 ム線図を求めるこ	をおがい。 四人四名で変なる であるでは、 のののでは、 ののののでは、 のののでは、 ののののでは、 のののでは、 ののののでは、 ののののでは、 のののでは、 ののでは、 のののでは、 のののでは、 ののでは、 ののでは	できる. 転連鎖を理解を理解を関係を対象の応動をできる。 「大きなのでは、チェーをです。」 「ないないでは、チェーをです。」 「ないないないないないないないないないないないないないないないないないないな	線運動の多解できる。 重貨機構を変化を変化している。 をできる理解では、できるでは、できるでは、では、では、では、では、では、では、できる。	変換, 二重ね できる. 理解できる。 を理解できる を理解できる を理解できる を 3	じ機構等を できる。 3. 5. グ 授業週 前9 前10
゠゙゚゚゙゠゙゚゚゙゚゙゙゙゙゙゙゚゠゙゚゚゚゙゙゙゙゙゙゠゙゚゚ヹ゚゚゚゚゙゚゠゙゚゚ヹ゚゚゚゚゚゙゚゙゚゠゙゚゚ヹ゚゚゚	カ野別の 門工学 記調合 80 0 0	7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 -ユラムの 分野	4. ねじ 中間試験 5. リンク装置 5. リンク装置 6. 巻掛け伝動 6. 巻掛け伝動 7. 流体伝動 7. 流体伝動 9 関内容 分野 機械設計 発表 0	置② 置③ 加① 加② Di達目標 学習内容の到達目標 歯車の種類、各部できる。 歯車列の速度伝達」 リンク装置の機構を 代表的なリンク装 る。 カム装置の機構を 主な基礎曲線のカム	の名称、歯型曲線 比を計算できる。 を理解し、その運 置の、変位、速度 理解し、その運動 ム線図を求めるこ その他 0	をお解してきる。 四人 連巻 ト伝伝 のの かん	できる. 転連鎖を理解を理解を関係を対象の応動をできる。 「大きなのでは、チェーをです。」 「ないないでは、チェーをです。」 「ないないないないないないないないないないないないないないないないないないな	線運動の変異できる。 連鎖機構を変更ができる。 一とがで応応用例 では、では、では、では、では、では、では、では、では、では、では、では、では、で	変換, 二重ね にできる。 解できる。 理解できる。 を理解できる。 を理解できる。 を理解できる。 「を理解できる」 を できる。 「を できる」 を できる。 「を できる」 を できる。	で 送きる。 3. が が 前9 前10