

福島工業高等専門学校		開講年度	平成29年度 (2017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	0012			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	講義・演習			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（化学・バイオ工学コース）			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							
学習・教育到達度目標 (B)							
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。						
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	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	ロボット機構の基礎		リンク，自由度，瞬間中心		
		3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		
		4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）		
		5週	ロボットアームの伝動機構 1		歯車の基礎		
		6週	ロボットアームの伝動機構 2		歯車伝動装置		
		7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		
		8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		
	2ndQ	9週	ロボットアームの運動解析 1		順運動学と逆運動学（回転行列）		
		10週	ロボットアームの運動解析 2		順運動学と逆運動学（回転・併進・姿勢角）		
		11週	制御基礎 1		制御の種類，ラプラス変換，ラプラス逆変換		
		12週	制御基礎 2		基本要素の伝達関数		
		13週	制御基礎 3		ブロック線図		
		14週	制御基礎 4		過渡応答		
		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