東京	三二二	 第等専門学権	交 開講年原	度 平成30年度	(2018年度)	授	業科目	メカトロニ		
科目基礎	楚情報		<u>.</u>	•	,	•	'			
<u> </u>		0022			科目区分		専門/選抜	<del></del>		
<u></u> 授業形態			講義							
開設学科		機械情	機械情報システム工学専攻			対象学年 専1				
開設期		前期				週時間数 4				
教科書/教	· 对	必要に	応じて資料を配付す	動向により最新テ	ーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーー					
担当教員		山下 昇	弘,松林 勝志							
到達目標	票									
ルーブリ										
			理想的な到達	標準的な到達し	標準的な到達レベルの目安			未到達レベルの目安		
ハードウ	ェア編		マイコン設計	マイコン設計・モータ制御回路・ センサ回路を設計できる。		マイコン設計・モータ制御回路・センサ回路を理解できる。		+	汁・モータ制御回路・	
ソフトウ:	エア編									
評価項目3	3									
学科の発	到達目	票項目との	 関係					<u> </u>		
<u>教育方法</u>										
概要	<u> </u>	メカトな機械タ制御	Iニクスは,機械工学,電気工学,電子工学,情報工学の知識・技術を融合させることにより,従来にはない新た ステムを提供するものである。本特論では,ロボット制御を想定し,組み込みシステム開発,すなわち,モー マイコン設計,及びプログラミングについて学ぶ。							
授業の進む	め方・方		<u>,</u> 演習形式で行う。							
注意点		一部pc る場合	If資料閲覧も含まれ は,演習時に持参	lるため, ノートパン することを推奨する	ノコンの持参が望る 。	ましい。A	ndroidスマ	ホあるいはタ:	ブレットを所有してい	
授業計画	画									
		週		週ごとの到達目標						
前期		1週	全体の概要説明	全体の概要説明						
		2週	ハードウェア編	1 モータ制御の基	礎	モータ制御原理を理解する。				
		3週	ハードウェア編	2 FETの種類・選	定・使い方	モータ駆動のためのFETが選定できる。				
		4週	ハードウェア編	3 モータ制御回路	の設計	モータ制御回路が設計できる。				
	1stQ	5週	ハードウェア編			マイコン回路が設計できる。				
		6週	ハードウェア編 , USB回りの設	5 LCD, スイッチ 計	等の接続方法	センサ等をマイコンに接続できる。				
		7週	ハードウェア編				マイコン回路, モータ制御回路, センサ接続回路が設計できる。			
		8週		ソフトウェア編 1						
		9週	ソフトウェア編 2							
		10週	ソフトウェア編 3							
		11週	ソフトウェア編 4							
	2ndQ	12週	ソフトウェア編 5							
		13週	ソフトウェア編							
		14週	ソフトウェア編							
		15週	ソフトウェア編 試験							
	<u> </u>	16週 								
	コアカ!		の学習内容と到						N±1 -0.11 IS-WAY	
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	<u> </u>	0 .	1	1	Luci			1		
		レポート	発表	相互評価	態度		トフォリオ	その他	合計	
		100	0	0	0	0		0	100	
基礎的能力		100	0	0	0	0		0	100	
		0	0	0	0	0		0	0	
今田光本芸様に	的能力	0	0	0	0	lo		0	0	