	商船高等	専門	<u> </u>		開講年度	令和02年度 (2	<u>2020</u> 年度)	授	業科目	<u>コボッ</u> ト	システム	 <u>[学</u>	
科目基礎					•		- /			-			
科目番号 0200							科目区分	専門 / 【電気電子系			モデル必修		
授業形態							単位の種別と単	位数	学修单位: 2				
開設学科電子機械工				工学科			対象学年		5				
開設期		-	前期				週時間数	ģ 2					
教科書/教	 材		コボットコ										
担当教員		-	匙 平之		, , , , , ,								
到達目標	<u> </u>	1											
1. ロボッ	ノトはどの	ような	は構造や	機能を持	寺ち、どの。	ように動かすべきか 簡単な例における運	・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	- 在: 十小	~± Z				
ヱ・運動す ルーブリ		<u>د اه ۱</u> ۰	引刀"で <i>注</i> が	# U Z 1	<u> </u>	旬半な例にのりるほ	劉士、劉刀士Ⅵ司	异広川	<u>Cea.</u>				
<u>, , , , , , , , , , , , , , , , , , , </u>				理想	 的な到達レ	 ベルの目安	標準的な到達し	・ベルの目安 未到達レベルの目安					
評価項目1					ットの形態 自ら例を考	・構造・要素の概 えながら説明でき	ロボットの形態・構造・要素の概 要を授業で用いた例で説明できる。			ロボットの形態・構造・要素の概 要を説明できない。			
評価項目2					ットの計測 ら例を考え]ボットの計測・制御技術の概要 ☑説明できない。			
評価項目3					ットの制御 えながら説	ロボットの制御 用いた例で説明	ロボットの制御系の概要を授業で 用いた例で説明できる。 ロボッ			トの制御系の概要を説明で 。			
学科の到		項目	との関係	<u>係</u>									
教育方法	等												
・製造分野概要 岐にわたりに関連する					別において産業用ロボットは著しく発達、浸透してきた。今日では、ロボットはサービス業や介護分野など多り我々の生活に関わってきている。これらのロボットをうまく使いこなすためにこの授業では、ロボット工学 3諸分野の電気・電子、機械、計測・制御などの基礎的知識を習得する。								
授業の進め	か方・方法		授業は 内容確認	PCを用 忍・出席	いた遠隔授 第確認のた&	業+課題形式で行った。 かに課題を出すので	う、授業中は集中し 、必ず提出するこ	ンて聴講 と。	まし課題に積	極的に取り)組むこと。		
注意点		•	機械工学	学などに	こおける質点	三角関数、行列演算 点の運動、力とモー ク線図について理解	メントについて理	いるこ。 解して	と。 いること。				
授業計画	1	,						1					
		週							の到達目標				
前期					コボット工学概論(1)				ロボットの歴史・語源、3原則について説明できる。				
		2逓		コボット工学概論(2)				人間とロボットについて説明できる。					
		3逓	3週 □7]ボットの形態・構造・要素(1)				ロボットの機構・構造・要素について説明できる。				
	1stQ	4逓	4週 □7		ボットの形態・構造・要素(2)				ロボットの関節、手首と自由度について説明できる。				
	1300	5追	週 ロボ		ボットの形態・構造・要素(3)			運動伝達・変換機構について説明できる。					
		6逓				制御技術概要(1)	アクチ	アクチュエータについて説明できる。					
		7逓	<u>l</u> į	前半の	まとめ								
		8追] [ロボットの計測・制御技術概要(2)				コンピュータについて説明できる。					
		9追	週 ロボ		ボットの計測・制御技術概要(3)				ロボット用センサについて説明できる。				
		10	0週 ロボ		ボットの制御系(1)			ロボット技術について説明できる。					
		11)	1週 ロボ		ボットの制御系(2)			エレクトロニクス技術について説明できる。					
	2ndQ	12			ボットの制御系(3)			ロボットのコントローラについて説明できる。					
	ZIIUQ	13			ボットの順運動学と座標変換(1)			順運動学と逆運動学について説明できる。					
		14)			ボットの順運動学と座標変換(2)				座標変換の必要性について説明できる。				
		15			末試験								
			6週 試験返却・解答										
モデルニ]アカリ:	<u>キユ</u> :	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	
専門的能力			機械系分野			リンク装置の機構を理解し、その運動を			· 明できる。		2		
			1成1批ポク	ツェア 竹	機械設計 	カム装置の機構を理解し、その運動を説			できる。		2		
	分野別 門工学	の専			子電気回路	電荷と電流、電圧を説明できる。					4		
	' 門工学		電気・冒	電子		オームの法則を説明し、電流・電圧・抵抗の計算ができる。			:る。	4			
			系分野			正弦波交流の特徴を説明し、周波数や位			よどを計算で	`きる。	4		
			<u> </u>			平均値と実効値を	説明し、こ れらを	計算で	<u>=</u> る。		3		
評価割合	<u> </u>												
- 1 144411		験		発表		相互評価	態度	ポー	トフォリオ	その他	合語	†	
総合評価割合 40			0			0	0	60	11	0 100			
基礎的能力 0			0			0	0	0		0 0			
專門的能力 40)	0			0	0	60		0 10)	
分野横断的				0		0	0	0		0	0		
	ען רי סטר U						10	10		10	Įυ		