

広島商船高等専門学校		開講年度	令和03年度 (2021年度)	授業科目	機構設計論			
科目基礎情報								
科目番号	19専15017		科目区分	専門 / 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	産業システム工学専攻		対象学年	専1				
開設期	後期		週時間数	2				
教科書/教材	教科書は特に定めず、プリントを主体とする。							
担当教員	吉田 哲哉							
到達目標								
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	複雑なカムについてExcelを使用し、カム曲線を計算できる。		基本的なカムについて Excelを使用し、カム曲線を計算できる。		基本的なカムについてExcelを使用し、カム曲線を計算できない。			
評価項目2	複雑なリンク機構についてExcelを使用し、リンク機構の運動解析ができる。		基本的なリンク機構についてExcelを使用し、リンク機構の運動解析ができる。		基本的なリンク機構についてExcelを使用し、リンク機構の運動解析ができない。			
評価項目3	複雑な歯車列についてExcelを使用し、機能計算と強度計算ができる。		変速機の歯車列についてExcelを使用し、機能計算と強度計算ができる。		変速機の歯車列についてExcelを使用し、機能計算と強度計算ができない。			
学科の到達目標項目との関係								
教育方法等								
概要	本科目で最新の技術動向を把握し、新たなものづくりに活用できる能力を習得する。							
授業の進め方・方法	授業計画にしたがって授業を進めます。学習内容は、カム機構、リンク機構、歯車機構である。演習としてExcelでの解析を行う。							
注意点	(1)ゼミ形式で、学生とのコミュニケーションをとりながら、習熟度に合わせてポイントを押さえ授業を進める。 (2)ポイント毎に演習課題を行うので、必ず期限内に提出すること。 (3)本科で学習した機構学、設計製図について復習しておくこと。 (4)Excelの使用方法について学習しておくこと。							
授業の属性・履修上の区分								
<input type="checkbox"/> アクティブラーニング		<input type="checkbox"/> ICT 利用		<input type="checkbox"/> 遠隔授業対応		<input type="checkbox"/> 実務経験のある教員による授業		
授業計画								
後期	3rdQ	週	授業内容			週ごとの到達目標		
		1週	1カム機構			1-(1) カムの基本、カム機構の分類と形式を理解できる。		
		2週	1カム機構			1-(2) カム機構の設計手順を説明できる。		
		3週	1カム機構			1-(3) カム曲線、カム曲線の特性値、ユニバーサルカム曲線を説明できる。		
		4週	1カム機構			1-(4) Excelを使用し、カム曲線を計算できる。		
		5週	1カム機構			1-(4) Excelを使用し、カム曲線を計算できる。		
		6週	2リンク機構			2-(1) 平面リンク機構の運動解析と解析モジュールによるシステム解析方法を理解できる。		
		7週	2リンク機構			2-(2) 解析モジュールの計算式を理解できる。		
	8週	2リンク機構			2-(3) 解析モジュールを用いた解析手順を理解できる。			
	4thQ	9週	2リンク機構			2-(4) Excelを使用し、リンク機構の運動解析ができる。		
		10週	2リンク機構			2-(4) Excelを使用し、リンク機構の運動解析ができる。		
		11週	3歯車機構			3-(1) 変速機の基本構造を理解できる。		
		12週	3歯車機構			3-(2) 機能計算に必要な駆動力、走行抵抗、減速比等を求めることができる。		
		13週	3歯車機構			3-(3) 歯車の寸法計算と強度計算ができる。		
		14週	3歯車機構			3-(3) 歯車の寸法計算と強度計算ができる。		
		15週	3歯車機構			3-(4) Excelで変速機の歯車列の機能計算ができる。		
16週		3歯車機構			3-(4) Excelで変速機の歯車列の機能計算ができる。			
評価割合								
	試験	小テスト	レポート・課題	発表	成果品・実技	その他	合計	
総合評価割合	0	0	80	20	0	0	100	
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0	
専門的能力	0	0	80	20	0	0	100	
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0	