

呉工業高等専門学校		開講年度	平成30年度 (2018年度)		授業科目	機構学	
科目基礎情報							
科目番号	0097		科目区分	専門 / 選択必修			
授業形態	講義		単位の種別と単位数	履修単位: 1			
開設学科	機械工学科		対象学年	2			
開設期	前期		週時間数	2			
教科書/教材	自作テキスト						
担当教員	山田 祐士						
到達目標							
1. 機械運動に関する基本的事項についての説明ができる。 2. 瞬間中心についての説明ができる。 3. 機構の変位, 速度, 加速度の求め方などの説明ができる。 4. リンク装置の機構の分類と, 各機構の運動を説明ができる。 5. カム装置の概要の説明ができる。 6. 歯車に関する基本的事項についての説明ができる。							
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	機械運動に関する基本的事項についての説明が的確にできる。		機械運動に関する基本的事項についての説明ができる。		機械運動に関する基本的事項についての説明ができない。		
評価項目2	瞬間中心についての説明が的確にできる。		瞬間中心についての説明ができる。		瞬間中心についての説明ができない。		
評価項目3	機構の変位, 速度, 加速度の求め方などの説明が的確にできる。		機構の変位, 速度, 加速度の求め方などの説明ができる。		機構の変位, 速度, 加速度の求め方などの説明ができない。		
評価項目4	リンク装置の機構の分類と, 各機構の運動を説明が的確にできる。		リンク装置の機構の分類と, 各機構の運動を説明ができる。		リンク装置の機構の分類と, 各機構の運動を説明ができない。		
評価項目5	カム装置の概要の説明が的確にできる。		カム装置の概要の説明ができる。		カム装置の概要の説明ができない。		
評価項目6	歯車に関する基本的事項についての説明が的確にできる。		歯車に関する基本的事項についての説明ができる。		歯車に関する基本的事項についての説明ができない。		
学科の到達目標項目との関係							
学習・教育到達度目標 本科の学習・教育目標 (HC)							
教育方法等							
概要	機構学は機械の動きの原理を考究する学問であり, 機械工学の基礎となる重要な科目である。授業では, 機械設計に欠かせない, 機械要素の構成方法やそれらの基礎的な動作解析手法について学習する。本授業は, 学力の向上に必要なである。						
授業の進め方・方法	講義及び演習を基本とする。必要により,小テストを実施し,課題レポートを課す。						
注意点	講義中に生じた分からないところを残して, 次の講義へ望むことの無いようにしてください。質問がある場合には, 放課後に教員室まで来てください。						
授業計画							
前期	1stQ	週	授業内容			週ごとの到達目標	
		1週	機械運動の基礎			機械運動に関する基本的事項についての説明ができる。瞬間中心についての説明ができる。	
		2週	機械運動の基礎				
		3週	機械運動の基礎				
		4週	機構における運動学			機構の変位, 速度, 加速度の求め方などの説明ができる。	
		5週	機構における運動学				
		6週	リンク機構			リンク装置の機構の分類と, 各機構の運動を説明ができる。	
		7週	リンク機構				
	2ndQ	8週	中間試験				
		9週	答案返却・解答説明				
		10週	リンク機構				
		11週	リンク機構				
		12週	転がり接触車				
		13週	カム装置			カム装置の概要の説明ができる。	
		14週	歯車			歯車に関する基本的事項についての説明ができる。	
		15週	期末試験				
		16週	答案返却・解答説明				
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
専門的能力	分野別の専門工学	機械系分野	機械設計	リンク装置の機構を理解し、その運動を説明できる。		4	前1
				代表的なリンク装置の、変位、速度、加速度を求めることができる。		4	前4
				カム装置の機構を理解し、その運動を説明できる。		4	前13
				主な基礎曲線のカム線図を求めることができる。		4	前13
評価割合							
		定期試験	授業参画			合計	

総合評価割合	70	30	0	0	100
基礎的能力	0	0	0	0	0
専門的能力	70	30	0	0	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0