徳山	工業高等	車門雪	学校	開講年度	平成31年度 (2	2019年度)	授	業科目	アクチ	7 T			
科目基础		() () ()	, , ,	און רו ענויו	11/3/01/1/2 (2	<u> </u>	122	<u>жна р</u>	<i>,</i> , , , .				
科目番号	~ II JTK	008	34			科目区分		 専門 / 必修					
授業形態 講義						単位の種別と単位数		履修単位: 1					
			機械電気工学科			対象学年	3						
開設期前期						週時間数		2					
授業 : 最 教科書/教材			デキスト 新「小型 ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	アキスト:最新「小型モータのすべてがわかる 見城尚志/佐渡友茂/木村玄 共著 技術評論社 参考文献 所「小型モータが1番わかる」基礎からACモータの活用まで 見城尚志/簡明扶/陳政虎 共著 技術評論社 : アクチュエータ入門 雨宮好文監修/松井信行著 オーム社 : DCモータ活用の実践ノ!要欣司 CQ出版社 : トランジスタ技術スペシャルno.61「モータ制御&メカトロ技術入門」 C : よくわかる パワーエレクトロニクスと電気機器 西方正司 著 オーム社						全性 ノウハロ			
旦当教員		藤本	· 浩										
到達目標													
hのモー?	タを実際に	·スモー 芯用でき	タ、誘導モ る知識を	タ、ステピ 習得する。	ングモータ、につい	ヽてそれぞれの杮	構造と特徴	、駆動方法	について	理解	するとと	もに、	それる
ルーブ!	<u> </u>												
				関想的な到達レ	military management			レベルの目安					
評価項目:	1		上記到達目標に十分		十分なレベルに達	上記到達目標に	記到達目標に必要なレベル ている		上記到	 到達目標に達していない		いい	
学科の至 到達目標	到達目標I	頁目と		7 (1) 3		10 6012							
教育方法													
概要	Δ .,	、制	御方法な	どについて理解	がを制御する場合、 そである。この講義 なし、コンピュータ	による制御がで	きる知識を	習得する。					
受業の進む	め方・方法	基本	的に教科習問題を	書に沿って講義 課題として与る	えんだっか、適宜必 える。学習シートは	要な資料を配付しポートの機能	する。必要 と理解度を	要に応じて学 r把握する ^資	習シー	トを	配布し、基	本的	な質問
注意点		【関	連科目】	本科:創造製作	FI,II(2,4年),コンヒ 応用(3年),電磁気等	² ュータ制御(3年					II(3,4年)	,プロ	グラミ
受業計画	<u> </u>												
前期		週	授業	内容			週ごとの	の到達目標					
		1週		モータの概要 タの分類		変換原理	シラバスに基づき小型モータの概要について説明する。 変換原理、電源、回り方によるモータの分類について 学習する。						
		2週	モー	モータの基本を理解する1回目				モータの主要構成要素について各部の名称と機能について概要を理解する。					
		3週	モー	夕の基本を理解		D Cモータについて、回転原理を学ぶ。その上で回転 速度と逆起電力、回転速度とトルクの関係を理解する 。							
	1stQ	4週	モー	夕の基本を理解	解する3回目		ブラシレスD Cモータ、交流整流子モータの種類、 造、用途及び特徴について学ぶ。						
		5週	モー	夕の基本を理解	解する4回目	- る4回目		誘導モータ、及びステッピングモータの種類、構造 、用途及び特徴について学ぶ。					
		6週	蒸道	モータのの駆動		誘導モータの駆動方法について学ぶ。							
			1.12.12	ンジスタの特性		データシートを使ったトランジスタの特性理解と負荷					アンタン		
		7週	ヺ゙			曲線に	よる回路設置	けの方法	にう	いて学ぶ。		TC/(
		8週	中間	試験			H29年	度、中間試調	険期日は	授業	中に指示	する。	
	2ndQ	9週	中間	試験の解答				中間試験の解答と復習。(中間試験の次回に行う)					
		10週	ステ	テッピングモータの制御1回目				ステッピングモータの詳細な構造について学ぶ。					
		11週	ステ	- - ッピングモータの制御 2 回目 			て学ぶ。	ステッピングモータの駆動方法(励磁の方法)について学ぶ。 ステッピングモータのドライブ回路設計方法について					
		12週		テッピングモータの制御3回目			学ぶ。	ステッピングモータのトライブ回路設計方法について 学ぶ。 DCモータのPWM制御による速度制御の考え方と記					
		13週		O Cモータの制御 2 回目 O Cモータの制御 3 回目			転逆転の	転逆転の方法について学ぶ。 DCモータの電機子反作用について学ぶ。					
		15週		期末試験			モータ	モータを実際に応用するために必要な中間試験以降の					
							講義内容	講義内容についての理解を問う。 期末試験の解答と復習。					
		16週	1	返却など			期天試	鋏の解答と	复省。				
	<u>」//カリ=</u>			内容と到達		I m				1_			W.\F5
分類		<u>分</u>	野	学習内容	学習内容の到達目標						達レベル	授美	業週
	, 分野別/	の車 電	気・電子	·	直流機の原理と構造を説明できる。					4		+	
	カ 分野別の 門工学	X	分野	電力	誘導機の原理と構造を説明できる。				4		+		
專門的能力					同期機の原理と構	造を説明できる。				4			
專門的能;		•	中間試験		期末試験		学習シー	ト等の課題技	是出や	合計	-		
			中間試験	ì	期末試験		学習シー 演習、授達 10	ト等の課題技 業態度	是出や	合計			

専門的能力	45	45	0	90
分野横断的能力	0	0	10	10