阿良	南工業高等	等専門学校	開講年度 平成26年度	(2014年度)	授業科目	目 組み込みマイコン実習			
科目基	礎情報								
科目番号	1	0010		科目区分	専門	9門 / 必修			
授業形態	{	授業		単位の種別と単位	立数 履修	履修单位: 3			
開設学科	ļ	制御情報	最工学科(平成25年度以前入学生)	対象学年	対象学年 3				
開設期		通年		週時間数	週時間数 3				
教科書/教	<b>教材</b>								
担当教員	<u> </u>	福田 耕	治						
到達目	標								
2.C言語(	に関する基準	忲的な文法を	成と働きを説明できる。 2知っており、組み込みマイコンで動作 ている機能モジュールを用い、基本的1	FするC言語プログラ な入出力素子や装置	ムを作成する を利用するこ	らことができる。 とができる。			
ルーブ	リック								
			理想的な到達レベルの目安	標準的な到達レイ	ベルの目安	未到達レベルの目安			
評価項目	11		マニュアルなどを用い、各機能モ ジュールを利用する方法を説明で きる。	実習に用いるマー ている主要な機能 げ、その働きを記	ドモジュールを	され 実習に用いるマイコンに内蔵され を挙 ている主要な機能モジュールの働 きを説明できない。			
評価項目	12		与えられた課題に対し、自分でブログラムを考え作成することができる。		する基本的な(	でき マイコンで動作する C 言語プログラムを作成することができない。			
評価項目	13		与えられた課題に対し、適切な周 辺回路を構成し、対応するプログ ラムを作成することができる。	マイコンに接続る を利用するプログ ことができる。	された回路や剝ブラムを作成す	接置 マイコンに接続された回路や装置 する を利用するプログラムが適切に作 成できない。			
学科の	到達目標	項目との関	葛係						
教育方	 法等								
概要		本科目で 用方法を で、組 ムは C 記	では、組み込み用ワンチップマイコンで を理解するとともに、マイコンシステム か込みシステムを利用したメカトロニク 言語により記述するため、C言語による	を用い、実際に動作る ムに接続されるいく ウス技術の基本を理 る基礎的なプログラ	させる実習を つかの周辺回 解することを ミング能力を	通してマイコン内蔵機能モジュールの利路や装置を利用する方法を理解すること目的とする。なお、マイコンのプログラ獲得することも目的の一つとする。			
授業の進	め方・方法								
注意点		本科目( 容も実置 だけ自分	は、別に開講される講義授業「マイクI 習することで理解が深まるものであるが ♪で考え、自分の言葉で書くこと。他。	ココンピュータ」に? から、あきらめずにれ 人のレポートをその?	密接に関係し 債極的に取り まま丸写しに	ている。講義で十分理解できなかった内 組んでほしい。また、レポートはできる したものはレポートと認めない。			
授業計	画								
		週	授業内容		週ごとの到達	目標			
		1週	1.導入(C言語学習)		1-(1) C言語の基礎的文法を知っており、簡単なプログラムを作成することができる。				
		2週			プムで下級することができる。				
		3週							
		4週							
	1stQ	5週							
		6週	2.ディジタルI/Oの基礎		2-(1)マイコンによるディジタル信号入出力な				
					2-(2)ディジ <sup>,</sup>	タル入出力によりスイッチ入力、LFD点灯			
		7週			制御ができる	).			
		8週							
前期		9週	【レポート指導】		・提出された 高める。	ンポートを用いた復習により、理解度を			
נאנים		10週	3.カウンタ・タイマ		3-(1)外部入 用法がわかる				
		11週			3-(2)カウンク 測時間ができ	タ·タイマを用い、スイッチ押下回数や計			
	2040	12週			אייייייייייייי ככ	. 🗸			
	2ndQ	13週				與,D/A変換の基本的な機能·処理手順を説			
			4.A/D・D/A変換		明できる。				
		14週			4 (2) Z + 2 + 2				
		15週			4-(2)それを利用したボリューム位置検出、簡単な波派生の考え方がわかる。				
		16週							
後期		1週							
		2週	5.パルス波形制御		5-(1)PWM波	形について説明できる			
		3週			E (0) = · · · · · ·	W. W. L. L. 1			
		4週			5-(2)PWM波 できる。	形を発生させ、回転位置決め装置を制御			
	3rdQ	5週							
		6週	6.モータ制御		6-(1)スイッ <del>:</del>	チ、ポテンショメータなどにより、ステッ クを制御できる。			
		7週	┃		・提出されたレポートを用いた復習により、理解度を				
		L			高める。				
		8週	7.パソコンとの通信		7-(1)基本的なシリアル通信の仕組みを説明できる。 7-(2)パソコンとの通信により、パソコンからマイコン				
		9週			7-(2)パソコンとの通信により、パソコンからマイコン   に接続された周辺回路・装置制御ができる。				

		10週	8.PICマイコン			8-(1)PICマイコンを用いたプログラムの作成・書き込 みができる。							
		11週											
		12週				8-(2)PICマイコンにより、ディジタル入出力および、 A/D変換ができる。							
		13週											
		14週											
		15週											
		16週											
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	票			到達レベル 授業週					
評価割合													
	試	験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他		合計				
総合評価割合	î O		0	0	0	90	10		100				
基礎的能力	0		0	0	0	20	5		25				
専門的能力	0		0	0	0	70	5 7.		75				
分野横断的能	力 0	0		0	0	0	0		0				