

沖縄工業高等専門学校		開講年度	平成31年度 (2019年度)		授業科目	制御とロボット	
科目基礎情報							
科目番号	5311			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	授業			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	メディア情報工学科			対象学年	5		
開設期	前期			週時間数	2		
教科書/教材	都度, 教材(手順書, 資料)を提示する。						
担当教員	姉崎 隆						
到達目標							
人と協調するロボットに関する要素技術について学ぶ。本講義を通じて, ロボットを構成している各要素技術について学び, 人との協調において重要となる移動ロボットの制御技術を実習する。 【V-D-4】【VI-D】【V-D-8 メディア情報処理】							
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		最低限必要な到達レベル (可)	
ロボットの制御系について理解し, 制御系を設計することができる。(A-3)		ロボットの制御系を理解し, 実問題に対して適切に適用, 設計ができる。		ロボットの制御系を理解し, 実問題に対して適用ができる。		ロボットの制御系の基礎を理解できる。	
ロボットの各種センサ技術を理解し, ロボットの環境認識法について説明することができる。(A-3)		ロボットの各種センサ技術を理解し, ロボットの環境認識法に対して適切に適用, 説明ができる。		ロボットの各種センサ技術を理解し, ロボットの環境認識法に対して説明ができる。		ロボットの各種センサ技術の基礎を理解し, ロボットの環境認識法の基礎を理解できる。	
ロボットの移動制御系について理解し, 要素技術を統合して移動ロボットシステムを設計することができる。(A-3)		ロボットの移動制御系について理解し, 要素技術を統合して移動ロボットシステムを適切に適用, 設計することができる。		ロボットの移動制御系について理解し, 要素技術を統合して移動ロボットシステムに適用することができる。		ロボットの移動制御系について基礎を理解し, 要素技術を統合して移動ロボットシステムの基礎を理解することができる。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要		科目目標【MCC目標】 人と協調するロボットに関する要素技術について学ぶ。本講義を通じて, ロボットを構成している各要素技術について学び, 人との協調において重要となる移動ロボットの制御技術を実習する。 【V-D-4】【VI-D】【V-D-8 メディア情報処理】 総合評価 報告書の提出/受付 (50%) および実習方法に基づいた適切な実習を行えたか (50%) の合計点で評価する。実習経過の文書提出も後者に加味する。以上により評価する。					
授業の進め方・方法		現代ロボットの技術課題は, 人に交わりーすなわち人が存在する環境で, 人とのコミュニケーションを取りつつ, 人を支援する作業を行うことにある。 本講義では,人と協調するロボットに関する要素技術について学ぶ。ロボットの中身をのぞくと, 機械と電子部品およびコンピュータと, それらを制御するソフトウェアが組み合わされた複雑な集合体であることが分かる。本講義を通じて, ロボットを構成している各要素技術について学び, 人との協調において重要となる移動ロボットの制御技術を実習する。					
注意点		教科書・教材 ・都度, 教材(手順書, 資料)を提示する。					
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	ガイダンス ロボット制御について		本講義のシラバス説明。ロボット制御の要素について説明。		
		2週	ロボット制御理論について		ロボット制御理論概論について説明		
		3週	ロボットセンサ系について		ロボットセンサ系概論について説明		
		4週	ロボットビジョンシステムの理解①		ロボットビジョンシステム実習		
		5週	ロボットビジョンシステムの理解②		ロボットビジョンシステム実習		
		6週	ロボットセンサ系制御の実習①		ロボットビジョンシステム制御について実習		
		7週	ロボットセンサ系制御の実習②		ロボットビジョンシステム制御について実習		
		8週	ロボットセンサ系制御の実習③		ロボットビジョンシステム制御について実習		
	2ndQ	9週	ロボットセンサ系制御の実習④		ロボットビジョンシステム制御について実習		
		10週	ロボットセンサ系制御の実習⑤		ロボットビジョンシステム制御について実習		
		11週	人協調ロボット制御の実習①		人と協調するロボット制御について実習		
		12週	人協調ロボット制御の実習②		人と協調するロボット制御について実習		
		13週	人協調ロボット制御の実習③		人と協調するロボット制御について実習		
		14週	人協調ロボット制御の実習④		人と協調するロボット制御について実習		
		15週	人協調ロボット制御の実習⑤		人と協調するロボット制御について実習		
		16週					
評価割合							
	定期試験		小テスト		レポート	その他 (演習課題・発表・実技・成果物等)	合計
総合評価割合	0		0		50	50	100
基礎的理解	0		0		25	25	50
応用力 (実践・専門・融合)	0		0		25	25	50
社会性 (プレゼン・コミュニケーション・PBL)	0		0		0	0	0

主体的・継続的学修意欲	0	0	0	0	0
-------------	---	---	---	---	---