

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
情報処理 I (Information Processing I)	笠原美左和 (常勤)		2	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	1 年で学んだ情報リテラシーの具体的な応用として、“ワード”による数式を含んだ文章作成や“エクセル”による物理的・工学的な計算、グラフ作成などを実習中心に学ぶ。加えて、プログラミング言語を用いて、IT の本質であるプログラミングを理解する。					
授業の進め方	パソコンを使用した実習を中心に行う。授業毎に内容を説明したあと、実習を行う。					
到達目標	1. ワード・表計算ソフトウェアを用いて、数式を含む技術文章が作成できる 2. プログラミング言語を用いて、IT の本質であるプログラミング理解することができる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	この授業の内容や進め方を理解する。					1
情報処理の概念	CAD システムの概要・基本概念、CAD システムの基本機能や CAD を動作させるコンピュータシステム、通信ネットワーク、LAN、インターネット、情報セキュリティと知的財産について理解する。					3
技術文章の作成 I	ワードによる数式を含む文章が作成できる					6
表計算とグラフ	エクセルによる物理的・工学的な計算およびグラフ作成ができる。					6
技術文章の作成 II	ワード・エクセルを用いてソフトウェアの連携を行う。					2
物理シミュレーション	物理の運動シミュレーションソフトを用いて、物理現象の理解を深める。					4
プログラミング	教育用プログラミング言語を用いて、オブジェクト指向によるプログラミングを理解する。					6
期末試験	答案の返却および解説					2
						計 30
学業成績の評価方法	テスト (30%)、出席・授業態度 (20%) と課題 (50%) により評価する。					
関連科目	情報処理 II・メカトロニクス I					
教科書・副読本	その他: フリーテキスト					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	ワード・表計算ソフトウェアの使用方法について十分に理解し、数式を含む技術文章が作成できる。	ワード・表計算ソフトウェアの使用方法について概ね理解し、数式を含む技術文章が作成できる。	ワード・表計算ソフトウェアの使用方法について一部理解し、数式を含む技術文章が作成できる。	ワード・表計算ソフトウェアを用いて、数式を含む技術文章が作成できない。		
2	プログラミング言語を用いて、IT の本質であるプログラミングの基本的な要素を十分理解することができる。	プログラミング言語を用いて、IT の本質であるプログラミングの基本的な要素を概ね理解することができる。	プログラミング言語を用いて、IT の本質であるプログラミングの基本的な要素を一部理解することができる。	プログラミング言語を用いて、IT の本質であるプログラミング理解することができない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
電気回路 I (Electric Circuits I)	多田允建 (非常勤)	2	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	電気電子系の工学技術を習得するうえで、電気回路は欠くことが出来ない基礎科目である。第 2 学年では、直流回路の基礎的な内容を学習する。				
授業の進め方	講義を中心として、理解を深めるために演習を多く取り入れる。				
到達目標	1. 直流と交流について理解できる。 2. 直流回路の基本的な法則、定理について理解できる。 3. 複雑な閉回路を含む直流回路の電流や電圧の導出の方法を理解できる。				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
ガイダンス	この授業についてのシラバス説明と導入授業	2			
直流回路の復習	オームの法則、直列・並列・直並列回路等の計算法の確認	4			
連立方程式の解法	クラメルの式の理解	2			
キルヒホッフの法則 I	キルヒホッフの法則 (枝電流法) の理解	2			
回路解析演習	キルヒホッフの法則 (枝電流法) の演習	2			
中間試験の解答・解説		2			
キルヒホッフの法則 II	キルヒホッフの法則 (ループ電流法) の理解	2			
回路解析演習	キルヒホッフの法則 (ループ電流法) の演習	2			
重ねの理	重ねの理の理解	2			
回路解析演習	重ねの理の演習	2			
テブナンの定理	等価電源回路の理解	2			
回路解析演習	等価電源回路の演習	2			
交流の基礎	交流の定義, 正弦波交流の基本的事項の理解	2			
期末試験の解答・解説		2			
		計 30			
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の得点と授業への参加状況、課題の提出状況から総合的に決定する。定期試験得点と授業への参加状況・課題の提出状況の比率は 7 : 3 とする。必要に応じて、追試験を実施することがある。				
関連科目	電気回路 II・電子回路 I				
教科書・副読本	教科書: 「電気回路の基礎 第 3 版」西巻 正郎、森 武昭、荒井 俊彦 (森北出版), その他:				
評価 (ルーブリック)					
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)	
1	直流と交流について理解し、内容を正しく詳細に説明できる。	直流と交流について理解し、内容を簡潔に説明できる。	直流と交流について概ね理解し、概要を説明できる。	直流と交流について概ね理解していない。	
2	直流回路の基本的な法則、定理について理解し、内容を正しく詳細に説明できる。	直流回路の基本的な法則、定理について理解し、内容を簡潔に説明できる。	直流回路の基本的な法則、定理について概ね理解し、概要を説明できる。	直流回路の基本的な法則、定理について理解していない。	
3	複雑な閉回路を含む直流回路の電流や電圧の導出の方法を理解し、正しく導出できる。	複雑な閉回路を含む直流回路の電流や電圧の導出の方法を理解し、導出を実行できる。	複雑な閉回路を含む直流回路の電流や電圧の導出の方法を概ね理解し、導出を試みることができる。	複雑な閉回路を含む直流回路の電流や電圧の導出の方	

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
電子回路 I (Electronic Circuits I)	吉田信也 (非常勤)		2	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	半導体素子の基礎及びオペアンプの基礎を学ぶ					
授業の進め方	講義を中心として、理解を深めるために演習を行う。					
到達目標	1. ダイオードの基本特性が理解できる。 2. トランジスタの基本特性が理解できる。 3. オペアンプの基本特性が理解できる。					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
1. ガイダンス	授業内容の概略を説明する。					2
2. 半導体	半導体における自由電子と正孔 (ホール) の動きと、電流の関係					4
3. ダイオード	ダイオードの基本的性質					2
4. ダイオードを用いた整流回路	半波整流回路, 全波整流回路, 平滑回路					2
5. トランジスタ	バイポーラトランジスタの基本的性質					2
6. トランジスタの増幅回路	バイポーラトランジスタを用いた増幅回路					2
7. 演習	演習問題を解く					2
8. F E T	F E Tの基本特性と動作原理					4
9. オペアンプの基本特性	オペアンプの基本特性					2
10. オペアンプ回路	反転増幅器, 非反転増幅器, 差動増幅器 加算器, コンパレータ					6
11. 演習	演習問題を解く					2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験と、授業への取り組み姿勢をもとに評価する。					
関連科目						
教科書・副読本	教科書: 「電子回路学入門」小原 治樹 (コロナ社)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	ダイオードの基本特性を理解し、材料やロットによって、特性が異なることを説明できる。	ダイオードの基本特性を理解できる。	ダイオードの記号を理解できる。	ダイオードを理解できない。		
2	トランジスタ回路において、入力と出力の関係を説明できる。	エミッタとコレクタの違いを理解でき、ON・OFFの説明ができる。	トランジスタの記号を理解できる。	トランジスタの電極の意味を理解できない。		
3	与えられた増幅度に基づいて、回路の設計ができる。	オペアンプにおける増幅度の計算ができる。	オペアンプの特性を説明できる。	オペアンプの特性を理解できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
材料学 I (Materials Science I)	大貫貴久 (常勤)	2	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	金属材料の機械的性質は、成分のみならず結晶構造、組織に大きく依存する。本講義では、基本的な材料試験とその機械的特性について学び、併せて、その基礎となる結晶構造、組織について学習する。また、組織の状態を理解するために重要な状態図の読み方、熱処理による組織変化についても学習する。				
授業の進め方	講義ノート、教科書、プリントを使った講義を中心とするが、理解を深めるための演習、小テスト等も行う。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 基本的な材料試験方法とその機械的性質を理解し、その特性値を算出できる 2. 引張試験の実験方法、得られる特性値やその算出方法を理解して求めることができる 3. 原子結合、基本結晶構造、および、合金の構造を理解できる 4. 鋼の平衡状態図と組織を理解し、各組織の成分と割合を求めることができる 5. 鋼の主要な熱処理と組織・特性の変化について理解できる 6. 鋼の焼入性を理解し、評価方法について知り、評価できる 				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
0. ガイダンス	シラバスの確認を行い、授業概要、進め方、到達目標などについて理解する。	1			
1. 材料の機械的性質	基本的な材料試験方法 (引張試験、硬さ試験、衝撃試験) について学び、それらの機械的特性の意味、算出方法について理解する。	8			
2. 結晶構造	金属の結合、および、基本結晶構造について理解する。	2			
3. 合金	合金とその構造について理解する。	2			
4. 二次元平衡状態図	相変態と平衡状態図などについて学び、状態図から各組織の成分、割合の求め方について理解する。	3			
5. 鋼の平衡状態図と組織	主要金属材料である鋼を取り上げ、その状態図と組織 (フェライト、パーライト、オーステナイト、セメンタイト) の成分組成、割合について理解する。	4			
6. 鋼の熱処理と熱処理技術	主な種々の熱処理 (焼なまし、焼ならし、焼入れ・焼戻しなど) について理解する。また、恒温冷却・連続冷却による組織変化、マルテンサイト、ベイナイトについて学ぶ。	5			
7. 鋼の焼入性の評価と焼戻しによる機械的特性	鋼の焼入性の評価方法について理解する。また、焼戻しの種類と機械的特性について学ぶ。	3			
中間試験、期末試験の返却および解説	中間試験、期末試験の返却および解説を実施する。	2			
		計 30			
学業成績の評価方法	基本 2 回の定期試験の平均得点により評価を行う。ただし、理解を深めるために行う小テストと課題については 20 点満点で、授業ノートについては 10 点満点で加点し評価に反映する。				
関連科目	材料学特論・機械工作法・ロボット工学実験 I・ロボット工学概論及び実習・ロボット工学実習 I・材料力学 I・材料力学 II・材料力学特論・機械設計法 I・機械設計法 II (ED)・材料物性学・構造材料学 卒業研究				
教科書・副読本	教科書: 「図解 機械材料 第 3 版」 打越二彌 (東京電機大学出版局)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	基本的な材料試験やその種類、特徴を理解できる。また、試験より機械的性質の算出でき、その意味を理解ができる。	基本的な材料試験やその種類、特徴を理解できる。また、試験より機械的性質の算出できる。	基本的な材料試験やその種類、特徴を理解できる。	基本的な材料試験やその種類、特徴を理解できない。または、試験より機械的性質の算出できない、その意味を理解ができない。
2	引張試験の実験方法を理解し、引張試験の機械的性質を算出方法を理解、正しく求めることができる。	引張試験の機械的性質を算出方法を理解、正しく求めることができる。	引張試験の機械的性質を正しく算出することができる。	引張試験の実験方法を理解できない。または、引張試験の機械的性質を算出方法を理解して正しく求めることができない。
3	原子結合、基本的な結晶構造やその特徴を理解でき、関連する専門用語を知っている。また、合金の構造やその特徴を理解している。	原子結合、基本的な結晶構造やその特徴を理解でき、関連する専門用語を知っている。また、合金の構造を理解している。	原子結合、基本的な結晶構造やその特徴を理解でき、関連する専門用語を知っている。	原子結合、基本的な結晶構造、その特徴を理解できない。関連する専門用語を知らない。または、合金の構造やその特徴を理解していない。
4	鋼の平衡状態図の反応、組織を理解し、各組織の成分と割合を求めることができる。また、炭素量による鋼種、鋳鉄の分類を知っている。	鋼の平衡状態図の反応、組織を理解し、各組織の成分と割合を求めることができる。	鋼の平衡状態図から各組織の成分と割合を求めることができる。	鋼の平衡状態図の反応、組織を理解できない。各組織の成分と割合を求めることができる。または、炭素量による鋼種、鋳鉄の分類を知らない。
5	鋼の主要な熱処理 (焼なまし、焼ならし、焼入れ、焼戻し) を理解し、TTT 曲線または CCT 曲線から組織を求めることができ、その特徴を理解できる。	鋼の主要な熱処理 (焼なまし、焼ならし、焼入れ、焼戻し) を理解し、TTT 曲線または CCT 曲線から組織を求めることができる。	鋼の主要な熱処理 (焼なまし、焼ならし、焼入れ、焼戻し) を理解できる。	鋼の主要な熱処理 (焼なまし、焼ならし、焼入れ、焼戻し) を理解できない。TTT 曲線または CCT 曲線から組織を求めることができず、その特徴も理解できない。
6	焼入性の評価方法を理解し、理想臨界直径を用いて焼入性を評価できる。また、焼入性に及ぼす因子を理解している。	焼入性の評価方法を理解し、理想臨界直径を用いて焼入性を評価できる。	理想臨界直径を用いて焼入性を評価できる。	焼入性の評価方法を理解できない。理想臨界直径を用いて焼入性を評価できない。また、焼入性に及ぼす因子を理解できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械工作法 (Manufacturing Engineering)	山本広樹 (常勤)	2	1	前期 2時間	必修
授業の概要	ものづくりの現場で活躍する産業用ロボットは、様々な用途に使用されている。また、産業用ロボット自身も多様な部品で構成された「ものづくりの成果物」である。「素材となる原材料を加工し、目的とする形状・寸法の部品を製造する技術」である機械工作法は、ものづくりの基本技術のひとつであり、ロボット自体を作る際にも使用する際にも役に立つ。そこで本講義では、ロボットの応用現場でもある「金属材料の機械加工」に的を絞る。その基礎と概要について「様々な加工方法の存在を知ること」を主眼として学習する。また、コンピュータを用いた工作機械と産業用ロボットの話題についても触れる。なお、科目配置と授業時間に鑑み、本授業では解析的な加工理論へ立ち入らず、各種加工方法の名称、使用する工具、特徴と注意点を幅広く学習することに重点を置く。				
授業の進め方	プロジェクトを利用し、工作機械及びその工具の外観、加工例等を画像により紹介しつつ、各種工作方法についてその特徴や用語の解説を行う。なお、適宜、学習の促進と理解度確認のための演習課題を課す。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 鋳造法とはどのような方法か、その特徴と加工物の例を挙げ、説明できる。 2. 代表的な溶接方法の名称を複数挙げ、その違いを説明できる。 3. 塑性加工に属する機械工作方法の名称を複数挙げるができる。 4. 切削加工を行う工作機械の名称を複数挙げ、それらの特徴を説明できる。 5. NC 工作機械の利点について説明できる。 				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
ガイダンス	本授業の進め方、何を中心として学習するのか、及び機械工作法の分類について理解する。	2			
鋳造	鋳造法とはどのような方法か、その特徴、基礎的用語、鋳造法に属する方法の例について知る。	4			
溶接	代表的な溶接方法の原理と特徴を知る。 (アーク溶接・ガス溶接・TIG と MIG・抵抗溶接) 溶接とろう付けの違いについて理解する。	3			
塑性加工	塑性加工の代表的な方法(鍛造・圧延・プレス)について、使用される工作機械と基礎的用語、特徴を知る。 各種塑性加工が利用される理由について理解する。	5			
中間試験の答案返却及び解説 前半のまとめ	中間試験に関する模範解答とその解説を聞き、学習が十分でなかった事項を認識する。 前半の授業内容について、要点を確認する。	2			
切削加工	旋盤・フライス盤・ボール盤の種類と特徴、用途の違いを知る。 二次元切削モデルを基に、切削加工を行う際に注意すべきことを考えながら、 切りくず・切削温度・切削液・工具材料に関する基礎的知識を得る。 中ぐり盤・平削り盤・ブローチ盤等、旋盤・フライス盤・ボール盤以外の切削加工用工作機械の種類と用途を知る。	6			
NC 工作機械とマシニングセンタ	工作機械をコンピュータ制御化する利点について理解する。 マシニングセンタとはどのような工作機械であるか知る。	2			
産業用ロボット	産業用ロボットを使用する利点について理解する。 どのようなロボットが機械工作に利用されているか知る。	2			
その他の加工法	研削加工・特殊加工の例を知る。 樹脂加工(射出成型)の例を知る。	2			
期末試験の答案返却および解説 後半のまとめ	期末試験に関する模範解答とその解説を聞き、学習が十分でなかった事項を認識する。 後半の授業内容について、要点を確認する。	2			
		計 30			
学業成績の評価方法	中間試験と期末試験の平均点 (50%) 及び、演習課題の評価点 (50%) を総合して評価する。なお、演習課題の評価には、授業への取組み姿勢に対する評価を含む。				
関連科目					
教科書・副読本	教科書: 「基礎から学ぶ機械工作」門田 和雄 (SB クリエイティブ), 参考書: 「機械工作法 (増補)」平井三友、和田任弘、塚本晃久 (コロナ社)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	鑄造を行う際の注意点, 鑄物の欠陥例について説明できる.	複数の鑄造法について, 名称とその特徴を述べることができる.	砂型鑄造法の基本工程を理解し, 「湯」「鑄込み」とは何を意味する用語か答えることができる.	砂型鑄造法の基本工程を説明できない.
2	TIG 溶接 / MIG 溶接 / スポット溶接等, 複数の溶接法を挙げ, その特徴と被覆アーク溶接との違いを説明できる.	アーク溶接・ガス溶接についてその特徴を理解し, 使用する用具を選択できる.	融接法・圧接法・ろう接法の違いを説明できる.	融接法とろう接法の違いを説明できない.
3	鍛造・圧延・プレスについて, それぞれの特徴を説明し, 製品例を挙げるができる.	鍛造・圧延・プレスについて, 違いを説明できる.	塑性加工法に分類させる加工法の名称を複数挙げることができる.	塑性加工法に分類させる加工法の例を挙げるできない.
4	切りくず, 切削温度, 切削液, 工具材料について, 簡単な説明ができる.	切削加工を行う工作機械を複数挙げ, その特徴を説明できる.	旋盤とフライス盤の違いを説明できる.	旋盤とフライス盤の違いを説明できない.
5	G コードとは何か, 簡単な説明を行うことができる.	NC 工作機械の利点を複数述べるすることができる.	NC, MC の違いを説明できる.	NC, MC の意味を説明できない.

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
設計製図 I (Design & Drafting I)	根本良三 (常勤)		2	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	本授業では、ロボットなどに代表される機械を構成する機械要素について、寸法記入・仕上げ記号やはめあい記号などの JIS 規格に関する知識を理解しながら、テクニカルスケッチとトレースを行い実技能力の向上と習熟を図る。					
授業の進め方	下記項目の実技と学習を行い、機械要素図面について理解を深める。また、中間および期末試験を実施し、習熟度の確認をする。					
到達目標	1. JIS 規格にのった機械要素の製図を理解し、寸法記入やはめあい記号などが正しく記入できる。					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス 第三角法 投影法 正面図の選び方 平面図・側面図 対称図形 局部・補助投影図 断面の図示 特殊な図示法 テクニカル・スケッチ ねじ 軸 軸継手	製図室および製図用具の使用法の修得 線の種類と太さ、優先順位 機械製図で使用される第三角法について 形状や機能・加工法からみた選び方 ねじ製図の理解					30
軸受ふた 軸受 ボルト・ナット フランジ形たわみ軸継手 こま形自在軸継手 ラジアル滑り軸受 平歯車 すぐばかさ歯車 ウォームギヤ V プーリ sprocket	寸法記入、全断面図などの理解 寸法補助記号、組み合わせによる断面図の理解 寸法公差、面の指示記号、幾何公差の理解 部分断面図の理解 部分拡大図、給油装置の理解 幾何公差、歯車製図の理解 ばね製図の理解					
						計 60
学業成績の評価方法	課題提出物の完成度、作業態度、および 4 回の定期試験の結果より決定する。前後期とも一回づつ、授業時間中に中間試験を行う。なお、成績不良者に対する追試は行わない。					
関連科目	機械設計法 I・設計製図 II・機械工作法					
教科書・副読本	教科書: 「機械製図 (検定教科書)」 (実教出版)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	代表的な機械要素の図面を作成できる。	代表的な機械要素の図面から、寸法やはめあいを正しく読み取ることができる。	図面からどのような用途に使用される機械要素であるかわかる。	JIS に基づく略図法で描かれた機械要素を区別できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学概論及び実習 (Introduction and Practice in Robotics)	源雅彦(常勤)・大貫貴久(常勤)・呉民愛(非常勤)・吉田喜一(非常勤)	2	4	通年 4時間	必修
授業の概要	ロボット概論の講義を通じて、「ロボットを学んでゆくための基礎知識」を習得する。「移動ロボットの製作および制御」に関する実習を通じて、「機構の仕組」、「センサの特性」、「制御基礎理論」、「制御プログラミング」についての興味を深めるとともに、関連する基礎工学理論を習得する。また「受動2足歩行ロボットの製作」を通じて、「図面の読み方」、「加工精度に必要な加工手順の考え方」、「加工条件の求め方」、および、「機械加工技術」を習得する。また実習により製作したロボットに関する技術的なプレゼンテーションを行う。				
授業の進め方	ロボット概論の講義を受講した後に実習作業を行う。受講者をA、B班に分け、前期について、A班は「移動ロボットの製作および制御」を、B班は「受動2足歩行ロボットの製作」を行う。後期について、A班は「受動2足歩行ロボットの製作」を、B班は「移動ロボットの製作および制御」を行う。受講者は、実習の詳細について、指導書を熟読し実習を行うとともに、機械工作に関しては、安全に関する注意を厳守すること。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 設計図を読み取り、部品形状、寸法、加工精度、規格を理解できる。 2. 指定された加工手順を理解して正しく加工することができる。 3. 工作機械の取り扱い技術を習熟し、安全に作業できる。 4. 作業工程報告書、課題、その他の提出物を期限内にまとめ、提出することができる。 5. EV3を用いた機構製作や、Labviewを用いたプログラミングについて理解できる。 6. 移動ロボットを用いてライントレース競技を行い、製作に関するプレゼンテーションができる。 7. 社会におけるロボット活用状況や、ロボット技術の発展経緯について理解できる。 				
学校教育目標との関係	E(創造力) 地域産業の発展に貢献するため、課題探求能力を有し、設定した課題に向かって果敢に挑戦できる技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
ロボット工学概論	<ol style="list-style-type: none"> 1. コースガイダンスにより、カリキュラムおよび進路、卒研概要について理解する。 2. ライントレースロボットにおけるロボット構成技術を理解する。 3. 社会におけるロボット活用状況を理解する。 4. ロボットの技術的な歴史を理解する。 5. ロボット設計のための機構の仕組みについて理解する。 6. ロボットを動かすための力学基礎について理解する。 	30			
移動ロボットの製作および制御	<ol style="list-style-type: none"> 1. EV3の構成と使い方を理解する。 2. Labviewを用いたプログラミングを理解する。 3. 移動ロボットのセンサの特性を計測し、理解する。 4. 移動ロボットの機構の仕組みを理解し、製作する。 5. 移動ロボットの制御プログラミングを理解し制作する。 6. 製作した移動ロボットのプレゼンテーションを行う。 	45			
受動2足歩行ロボットの製作	<ol style="list-style-type: none"> 1. 製図の基本的なルール、規格について学び、設計図から加工に必要な部品形状、寸法、加工精度について理解する。 2. 加工精度と加工手順について理解する。 3. 旋盤、フライス盤、ボール盤、ファインカッターにおける基本的な構造、刃物、切削速度、送り速度について理解する。 4. 放電加工の基本的な構造、原理について理解する。 	45			
		計 120			
学業成績の評価方法	Iロボット工学概論に関しては、授業内に行う小テスト(70%)および授業態度(30%)により評価(α)する。II実習に関しては、指定された作品および提出物を提出し、担当教員がその完成を認めることを必須とする。出席状況および実習態度(40%)、到達目標達成度(40%)、レポート等の提出(20%)で評価(β)する。総合評価は、評価αを25%、評価βを75%として評価する。また正当な理由がある場合に限り、欠席に対する補習を行う場合がある。				
関連科目					
教科書・副読本	その他: 実習用テキストを配布する。				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	設計図を読み取りることができる。また、部品形状、寸法、加工精度、規格を理解できる。	設計図を読み取りることができる。また、部品形状、規格を理解できる。	設計図を読み取りることができる。	設計図を読み取りることができない。または、部品形状、寸法、加工精度、規格を理解できない。
2	指定された加工手順を理解して精度よく加工することができる。	指定された加工手順を理解して正しく加工することができる。	指定された加工手順で正しく加工することができる。	指定された加工手順を理解できない。または、正しく加工することができない。
3	工作機械の取り扱い技術を習熟し、安全に作業できる。	工作機械の取り扱い技術を正しく使い、また、安全に作業できる。	工作機械を使い、安全に作業できる。	工作機械の取り扱い技術を正しく行わない。または、安全に作業できない。
4	作業工程報告書、検査書、課題等の提出物を正しく、わかりやすくまとめて、期限内に提出することができる。	作業工程報告書、検査書、課題等の提出物を正しくまとめて、期限内に提出することができる。	作業工程報告書、検査書、課題等の提出物を期限内に提出することができる。	作業工程報告書、検査書、課題等の提出物を期限内に提出することができない。
5	EV3を用いた機構製作や、Labviewを用いたプログラミングについて十分理解できる。	EV3を用いた機構製作や、Labviewを用いたプログラミングについて理解できる。	EV3を用いた機構製作や、Labviewを用いたプログラミングについて概ね理解できる。	EV3を用いた機構製作や、Labviewを用いたプログラミングについて理解できない。
6	移動ロボットを用いてライントレース競技を行い、製作に関するプレゼンテーションが十分できる。	移動ロボットを用いてライントレース競技を行い、製作に関するプレゼンテーションができる。	移動ロボットを用いてライントレース競技を行い、製作に関するプレゼンテーションが概ねできる。	移動ロボットを用いてライントレース競技を行い、製作に関するプレゼンテーションができない。
7	社会におけるロボット活用状況や、ロボット技術の発展経緯について十分理解できる。	社会におけるロボット活用状況や、ロボット技術の発展経緯について理解できる。	社会におけるロボット活用状況や、ロボット技術の発展経緯について概ね理解できる。	社会におけるロボット活用状況や、ロボット技術の発展経緯について理解できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
応用数学 I (Applied Mathematics I)	矢吹康浩 (常勤)・小野智明 (常勤)・向山一男 (非常勤)	3	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	微分方程式は、自然現象はもちろんのこと社会現象を記述する上で必須の道具であり、微分方程式を解くことは諸々の現象の振る舞いを理解する上で重要である。1 階・2 階の定数係数線形微分方程式の解法を中心に、微分方程式の基礎知識と解法力を養う。				
授業の進め方	講義を中心とするが、理解を深めるための問題演習も行う。				
到達目標	1. 微分方程式の意味を理解し、変数分離形の微分方程式の解を求めることができる。 2. 1 階線形微分方程式の解を求めることができる。 3. 2 階線形微分方程式の解を求めることができる。				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
微分方程式	微分方程式の解の種類と意味を理解する。	2
変数分離形	変数分離形の微分方程式の解法を習得する。	6
線形微分方程式	線形微分方程式の解法を習得する。	6
中間試験		1
斉次 2 階線形微分方程式	斉次 2 階線形微分方程式の一般解の性質を理解する。	6
非斉次 2 階線形微分方程式	非斉次 2 階線形微分方程式の解法を習得する。	6
2 階線形微分方程式の応用	具体的な現象を踏まえて問題を解いてみる。	3
		計 30

学業成績の評価方法	2 回の定期試験の得点と授業態度・出席状況・課題等の提出状況から評価する。なお、定期試験と課題等の比率を 4 : 1 とする。
-----------	---

関連科目	
------	--

教科書・副読本	教科書: 「高専テキストシリーズ 微分積分 2」上野健爾 (森北出版), 補助教材: 「高専テキストシリーズ 微分積分 2 問題集」上野健爾 (森北出版)
---------	---

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	物理現象を変数分離形の微分方程式で表現でき、解くことができる。	簡単な変数分離形の微分方程式を解くことができる。	微分方程式の意味を理解し、一般解や特殊解の意味を理解できる。	微分方程式が何か理解できない。
2	物理現象を 1 階線形微分方程式で表現でき、解くことができる。	複雑な 1 階線形微分方程式を解くことができる。	簡単な 1 階線形微分方程式を解くことができる。	簡単な 1 階線形微分方程式を解くことができない。
3	難易度の高い非斉次 2 階線形微分方程式の特殊解および一般解を求めることができる。	簡単な非斉次 2 階線形微分方程式の特殊解および一般解を求めることができる。	斉次 2 階線形微分方程式の一般解を求めることができる。	斉次 2 階線形微分方程式の一般解を求めることができない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
応用物理 I (Applied Physics I)	藏本武志 (常勤)		3	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	各工学コースの専門科目を学ぶ際に必須となる基礎事項を学ぶ。自然現象の原理・法則の学習を通して、物理的思考力の養成をはかる。					
授業の進め方	講義が中心となる。理解を深めるための問題演習も適宜行う。					
到達目標	1. 簡単な電気回路について理解できる 2. 電流と磁界の関係について理解できる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
電池	電池の起電力と内部抵抗を理解する。					2
キルヒホッフの法則	キルヒホッフの法則を用いて、回路計算をできるようにする。 ホイートストン・ブリッジについても理解する。					2
起電力のする仕事	ジュール熱や電力、電力量について理解する。					2
磁石による磁界	磁気に関するクーロンの法則、磁界と磁力線を理解する。					2
電流による磁界	直線電流、円形電流による磁界を理解する。					2
電流が磁界から受ける力	直線電流が受ける力、磁束密度と磁束、平行電流の間に働く力、ローレンツ力、磁性体を理解する。					4
演習						1
電磁誘導	電磁誘導の原理、レンツの法則、相互誘導、自己誘導、コイルに蓄えられる磁界のエネルギーを理解する。					7
交流電流	交流電流、電力と実効値を理解する。					3
交流回路	コイル、コンデンサーに流れる交流を理解する。					3
演習						2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の得点、平常点 (出欠状況、受講態度など) を総合して評価する。なお、定期試験の得点と平常点の比率は 65 : 35 とする。					
関連科目	物理 I・物理 II・物理 III・応用物理 II					
教科書・副読本	教科書: 「高専の物理 第 5 版」和達 三樹監修、小暮 陽三編集 (森北出版), 副読本: 「高専の物理問題集 第 3 版」田中 富士男編著、大多喜 重明、岡田 克彦、大古殿 秀穂、工藤 康紀 著 (森北出版)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	簡単な電気回路について、応用問題を解くことができる	簡単な電気回路について、標準的な問題を解くことができる	簡単な電気回路について、初歩的な問題を解くことができる	簡単な電気回路について、初歩的な問題を解くことができない		
2	電流と磁界の関係についての応用問題を解くことができる	電流と磁界の関係についての標準的な問題を解くことができる	電流と磁界の関係についての初歩的な問題を解くことができる	電流と磁界の関係についての初歩的な問題を解くことができない		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
情報処理 II (Information Processing II)	笠原美左和 (常勤)		3	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	C 言語はコンパイラ型言語である。この言語はプログラムの事実上の標準言語となっており、IT 業界の SE の募集において必須となっている。この C 言語を学ぶことで、ロボット制御に不可欠なマイコン制御の基礎的素養を身につけさせる。プログラムをどのように実行するか、実行した結果をどのように表示し検証するか、繰返しデータを入力、処理、出力する技法などについて、講義、演習、実習により学ぶ。					
授業の進め方	各種の基本的なプログラミングについて講義を行い、講義の内容に関する演習、実習を行う。					
到達目標	1. コンパイラを用いてソースファイルから実行ファイルを作成できる 2. 条件分岐処理を伴うプログラムを作成できる 3. 繰返し文を伴うプログラムを作成できる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス・数の計算	2 進数、8 進数、16 進数の計算を習得する					2
数の表示と種類と入力	変数の宣言、数の種類、表示の基礎、数値入力について習得する。					2
プログラム作成	フローチャートを用いたプログラムの作成法について理解する。					2
条件分岐処理 1	If 文による条件分岐処理の方法とそのフローチャートを学習する。また、プログラム演習により習得する。					4
条件分岐処理 2	If 文複合条件による条件分岐処理の方法とそのフローチャートを学習する。また、プログラム演習により習得する。					4
繰返し文 1	For 文による繰返し処理の方法とそのフローチャートを学習する。また、プログラム演習により習得する。					4
繰返し文 2	While 文による繰返し処理の方法とそのフローチャートを学習する。また、プログラム演習により習得する。					4
関数作成	関数を用いてプログラムを見やすくする。					4
総合演習	応用的なプログラム例の理解、演習					2
期末試験	答案の返却および解説					2
						計 30
学業成績の評価方法	テスト (45%)、出席・授業態度 (10%) と課題 (45%) により評価する。					
関連科目	情報処理 I・メカトロニクス I					
教科書・副読本	参考書: 「C の絵本—C 言語が好きになる 9 つの扉」アंक (翔泳社)・「アルゴリズムの絵本-プログラミングが好きになる 9 つの扉」アルク (翔泳社)・「やさしい C 第 3 版」高橋 麻奈 (ソフトバンククリエイティブ)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	要求仕様の完全に満たすプログラムをコンパイラを用いてソースファイルから実行ファイルを作成できる。	要求仕様の大半を満たすプログラムをコンパイラを用いてソースファイルから実行ファイルを作成できる。	要求仕様の一部を満たすプログラムをコンパイラを用いてソースファイルから実行ファイルを作成できる。	コンパイラを用いてソースファイルから実行ファイルを作成できない。		
2	条件分岐処理を伴う論理構造を完全に理解し、プログラム作成できる。さらに発展させた理解ができる。	条件分岐処理を伴う論理構造を概ね理解し、プログラム作成できる。	条件分岐処理を伴う論理構造を一部理解し、プログラム作成できる。	条件分岐処理を伴うプログラムを作成できない。		
3	繰返し文を伴う論理構造を完全に理解し、プログラムを作成できる。さらに発展させた理解ができる。	繰返し文を伴う論理構造を概ね理解し、プログラム作成できる。	繰返し文を伴う論理構造を一部理解し、プログラムを作成できる。	繰返し文を伴うプログラムを作成できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
電気回路 II (Electric Circuits II)	奥平鎮正 (常勤)		3	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	電気電子系の工学技術を習得するうえで、電気回路は欠くことの出来ない専門基礎科目である。第 3 学年では、交流回路の基礎的な内容の講義を行う。					
授業の進め方	講義を中心として、理解を深めるために演習を多く取り入れる。課題の提出も課す。					
到達目標	1. 交流について理解できる。 2. 基礎的な交流回路解析を行うことができる。 3. 基礎的な交流回路の周波数特性を理解できる。 4. 共振現象を定性的、定量的に理解できる。					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
【前期】 ガイダンス及び直流回路の復習 キルヒホッフの法則	この授業のシラバス説明、オームの法則、直列・並列・直並列直流回路の計算方法の確認					4
テブナンの定理	キルヒホッフの法則を用いた直流回路計算の理解					4
正弦波交流	等価定電圧源回路 (テブナンの等価回路) の理解					4
中間試験の解答解説、復習	正弦波交流についての理解、瞬時値・位相・代表値についての理解					4
フェーザ (複素ベクトル)	中間試験の解答解説と復習					2
フェーザ法による交流回路計算	フェーザ (複素ベクトル) を用いた正弦波交流の表現方法の理解、交流電力と力率の理解					4
期末試験の解答解説、復習	フェーザ法を用いた交流回路の計算法の理解					6
【後期】 インピーダンス	期末試験の解答解説と復習					2
交流直列回路	電圧、電流のフェーザ表示法と交流回路負荷のインピーダンスの理解					4
交流並列回路	R-L 直列回路、R-C 直列回路、R-L-C 直列回路の特性計算法の理解					8
中間試験の解答解説、復習	R-L 並列回路、R-C 並列回路					4
交流直並列回路	中間試験の解答解説と復習					2
周波数特性	直列⇔並列等価変換、力率改善法の理解					4
期末試験の解答解説、復習	R-L 回路、R-C 回路の周波数特性の理解					4
	R-L-C 回路の周波数特性、共振特性の理解					2
	期末試験の解答解説と復習					2
						計 60
学業成績の評価方法	4 回の定期試験の得点と課題の提出状況から総合的に決定する。定期試験得点と課題提出点の比率は 7:3 とする。					
関連科目	電気回路 I・電子回路 I・制御工学 II・電気機器制御工学					
教科書・副読本	教科書: 「電気回路の基礎 第 3 版」西巻 正郎、森 武昭、荒井 俊彦 (森北出版), その他: 第 2 学年「電気回路 I」で購入済み					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	交流について十分理解し、内容を詳細に説明できる。	交流について理解し、内容を説明できる。	交流について概ね理解し、内容を簡潔に説明できる。	交流について理解しておらず、内容を説明できない。		
2	基礎的な交流回路解析を正確に行うことができる。	基礎的な交流回路解析を行うことができる。	基礎的な交流回路解析に取り組むことができる。	基礎的な交流回路解析に取り組むことができない。		
3	基礎的な交流回路の周波数特性を正しく、十分に理解し詳細に説明できる。	基礎的な交流回路の周波数特性を理解し、内容を説明できる。	基礎的な交流回路の周波数特性を概ね理解し、内容を簡潔に説明できる。	基礎的な交流回路の周波数特性を理解しておらず、内容を説明できない。		
4	共振現象を定性的、定量的に正しく、十分に理解し、内容を詳細に説明できる。	共振現象を定性的、定量的に理解し、内容を説明できる。	共振現象を定性的、定量的に概ね理解し、内容を簡潔に説明できる。	共振現象を定性的、定量的に理解しておらず、内容を説明できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
電子回路 II (Electronic Circuits II)	吉田信也 (非常勤)		3	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	制御機器やマイクロコンピュータなどに用いられるデジタル電気信号を扱うために必要となる論理素子の動作や論理回路の取り扱いなどの知識を学ぶ。					
授業の進め方	講義を中心として、理解を深めるために演習を取り入れる。					
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 数体系が理解できる。 2. 論理回路の基本特性が理解できる。 3. フリップフロップの基本特性が理解できる。 4. カウンタの基本特性が理解できる。 					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	ガイダンス					2
数体系	10進数、2進数、16進数について理解する。					2
負数の表わし方と補数	マイナスの数値の表現方法を理解する					2
基本論理回路	デジタル回路の基本論理記号について理解する。					4
組み合わせ回路	MIL 記法を理解すると共に論理回路の簡単化手法および組合せ回路を理解する					4
フリップフロップ	RS フリップフロップ回路、JK フリップフロップ回路、T フリップフロップ回路、D フリップフロップ回路について理解する。					8
レジスタ回路	レジスタ回路について理解する。					4
カウンタ回路	カウンタ回路について理解する。					4
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の得点と、授業への参加状況から総合的に決定する。定期試験点数、参加状況の比率は 8 : 2 とする。					
関連科目						
教科書・副読本	教科書: 「電子計算機概論 [第 2 版]」新保利和、松尾守之 (森北出版)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	数体系を理解し、いかなる基数間であっても変換できる。	特定の基数間で変換できる。	2 進数、10 進数間のみで基数の変換ができる。	基数の変換ができない。		
2	論理回路の基本特性を理解している上に、指定された素子で回路を構成できる。	論理回路の基本特性を理解している。	論理素子の記号は理解しているが、基本特性を理解していない。	論理素子の記号を理解していない。		
3	フリップフロップを理解し、電子回路で使用することができる。	フリップフロップの記号を理解し、特性表を示すことができる。	フリップフロップの記号を理解している。	フリップフロップの概念 (値の記憶) が理解できない。		
4	与えられた条件で、カウンタを設計できる。	基本的なカウンタを理解しており、使用することができる。	カウンタを理解している。	カウンタを理解できない。時間経過の概念が理解できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
材料力学 I (Material Mechanics I)	宮川睦巳 (常勤)	3	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	機械や構造物に使用される部材の材質や寸法は安全性と経済性の観点から決定される。そのためには、部材内部に生じる応力とひずみを明らかにすることが必要となり、機械や構造物の設計に不可欠な学問である。3 年次では最も基礎となる諸問題を通じて、基礎力と応用力を養う。				
授業の進め方	教科書を使った講義を中心に行う。また、理解を深めるために演習を取り入れる。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 応力とひずみ、およびフックの法則という材料力学の基礎を修得し、計算できる。 2. 真直棒の引張圧縮の問題について応力およびひずみが計算できる。 3. 真直ばりに作用するせん断力と曲げモーメントを理解し、計算できる。 4. 真直ばりに作用する曲げ応力を理解し、計算できる。 5. 真直ばりのたわみの基本式を理解し、計算できる。 				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
ガイダンス	材料力学の目的、内容について学ぶ	2			
材料の変形に関する特性評価	応力とひずみ、フックの法則と弾性係数について学ぶ 応力-ひずみ曲線図、および許容応力と安全率の意味を学ぶ	6			
引張・圧縮	引張圧縮に関する簡単な問題（応力と変形について）を解く 引張圧縮に関する応用問題（不静定問題）を解く 引張圧縮に関する応用問題（熱応力、残留応力）を解く	8			
支点と支点反力	真直ばりに用いられる支点と支点反力について学ぶ	2			
真直ばりのせん断応力と曲げモーメント	真直ばりのせん断応力と曲げモーメントの関係を学ぶ 真直ばりのせん断応力と曲げモーメントの問題（片持ちばり）を解く 真直ばりのせん断応力と曲げモーメントの問題（両端支持ばり）を解く 真直ばりのせん断応力と曲げモーメントの応用問題を解く	12			
		計 30			
真直ばりの応力	真直ばりの応力について基本方程式を学ぶ 断面二次モーメントおよび曲げ剛性を学ぶ 断面二次モーメントおよび曲げ応力の問題を解く 断面二次モーメントに関する定理を理解する 真直ばりのせん断応力	16			
真直ばりのたわみ	真直ばりのたわみ曲線の基本式（たわみの微分方程式）を学ぶ たわみ曲線の基本式を用いた問題（片持ちばり）を解く たわみ曲線の基本式を用いた問題（両端支持ばり）を解く たわみ曲線の基本式を用いた問題（不静定問題）を解く	14			
		計 30			
		計 60			
学業成績の評価方法	合計 4 回の定期試験および授業中に実施する小テストおよび課題から総合的に判断する。定期試験の点数および小テストと課題の評価の比率は 8 : 2 とする。				
関連科目					
教科書・副読本	教科書: 「材料力学 第 3 版 新装版」黒木剛司郎 友田陽 (森北出版)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	「知識」と「理解」を応用した計算、および設計ができる。	基本的な問題について次の計算ができる。①外力からの応力②変形からひずみ、③フックの法則を用いて応力とひずみの関係を導く。	以下の項目について知識を得ている。①応力とひずみ、②フックの法則。	応力とひずみ、およびフックの法則という材料力学の基礎を修得していない。
2	「知識」と「理解」を応用した計算、および設計ができる。	真直棒の引張圧縮の問題について応力およびひずみが計算できる。	真直棒の引張圧縮の問題について応力およびひずみについて知識を得ている。	応力とひずみ、およびフックの法則という材料力学の基礎を修得していない。
3	「知識」と「理解」を応用した計算、および設計ができる。	真直ばりに作用する断面力を理解し、計算できる。	真直ばりに作用する断面力を理解している。	真直ばりに作用する断面力を理解していない。
4	「知識」と「理解」を応用した計算、および設計ができる。	最大曲げ応力等の基本的な問題について計算ができる。	以下の項目について知識を得ている。①曲げ応力、②断面係数と断面二次モーメント。	真直ばりに作用する曲げ応力を理解していない。
5	「知識」と「理解」を応用した計算、および設計ができる。	はりのたわみとたわみ角等の基本的な問題について計算ができる。	以下の項目について知識を得ている。①曲げ剛性、②たわみの基本式。	たわみの基本式を使った解き方を理解していない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械設計法 I (Machine Design I)	根本良三 (常勤)		3	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	機械を構成する基本的な機械要素である、ねじ、軸受、歯車などについて学習する。					
授業の進め方	教科書を基本として講義を行う。内容により適宜、補足資料としてプリント等を配布する。					
到達目標	1. 基本的な機械要素の機能と強度評価法を理解する。設計製図・製作との関連を理解できる。					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
仕事と動力	仕事・道具や機械の仕事					2
摩擦と効率	エネルギーと動力・滑り摩擦と転がり摩擦・機械の損失と効率					4
ねじの種類と用途	ねじの基礎、三角ねじ、その他のねじ					4
ねじに働く力	ねじと斜面、ねじの締め付け時に要する力のモーメント、ねじの効率					4
ボルトとナット	ボルト・ナットの種類とボルトの太さ、ねじのはめあい部の長さ、ねじの緩み止め					4
軸受と密封装置	軸受とジャーナル、滑り軸受、転がり軸受、密封装置					4
潤滑・トライボロジー	潤滑作用、軸受の潤滑、潤滑剤					4
歯車	回転運動の伝達、平歯車の基礎、平歯車の設計、歯車の種類、歯車伝動装置					4
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験の得点・課題レポートの提出・授業の出席状況などにより評価する。後期 2 回の試験を行う。					
関連科目	機械工作法・設計製図 I・設計製図 II・ロボット工学実習 I・設計製図 III					
教科書・副読本	教科書: 「機械設計 II (検定教科書)」 (実教出版)・「機械設計 I (検定教科書)」 (実教出版)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	基本的な機械要素について、強度的に安全側にかつ、可能な限り小型・軽量に設計することができる。	ねじ・軸受・歯車などを使用条件を考慮し安全側に設計できる。	ねじ・軸受・歯車などの強度を計算することができる。	強度計算をすることが出ない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
工業力学 (Engineering Mechanics)	瀬山夏彦 (常勤)	3	1	前期 2時間	必修
授業の概要	機械工学に関連した力学系の専門科目の基礎になる考え方や、基本的知識について理解を深める。本講義では第一学年、第二学年で学んだ物理 (力学) を基礎とし、取り扱う物体を質点から剛体へと拡張する。また、その物理的事柄について第一学年、第二学年で学んだ数学 (方程式、三角関数、ベクトル、微分、積分など) を使って解説を行う。				
授業の進め方	主に教科書を使った講義・例題を中心に行う。また、理解を深めるための演習を行い、課題を提出する。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 力の状態を理解し、合成、分解を行うことができる。 2. 力の釣り合い方程式、および、モーメントの釣り合い方程式を立て、解を求めることができる。 3. 運動方程式、および、角運動方程式を立て、解を求めることができる。 4. 重心を理解し、求めることができる。 5. 位置、速度、加速度の関係を理解し、状態に合わせて取り扱い、求めることができる。 6. 摩擦を理解し、状態に合わせて取り扱うことができる。 				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
【力学の基礎】					
力の合成と分解	力をベクトルで記述し、力の合成と分解ができる。				2
1 点に働く力の釣り合い	1 点に働く力の関係を理解し、釣り合い方程式を立て、解を求めることができる。				2
力のモーメント	力のモーメントを理解し、モーメントのつり合い方程式を立て、解を求めることができる。				2
【剛体に働く力】					
剛体での力の合成と釣り合い	剛体に働く力の合成ができる。剛体に働く力の釣り合い方程式を立て、解を求めることができる。				2
トラス	トラスの解法 (節点法) を理解し、解を求めることができる。				2
偶力	偶力について理解する。				2
【重心】	重心の意味を理解し、様々な形状の物体の重心を求めることができる。				2
【摩擦】	クーロンの法則を理解し、静止摩擦、動摩擦を取り扱った方程式を立て、解を求めることができる。				2
【運動の法則】					
ニュートンの運動の法則	ニュートンの運動の法則について理解し、運動方程式を立てることができる。				2
位置、速度、加速度	位置、速度、加速度の関係について理解し、求めることができる。				2
慣性力	慣性力とダランベールの原理について理解している。				2
角運動方程式	角運動方程式を立て、解を求められるようにする。				3
慣性モーメント	慣性モーメントの定義、または定理を用いて、慣性モーメントを求めることができる。				3
中間試験、期末試験の返却および解説	中間試験、期末試験の返却および解説を実施する。				2
					計 30
学業成績の評価方法	定期試験 (70%)、レポートなど提出物 (30%)、ただし提出物はすべて提出されていること。				
関連科目	材料力学 I・材料力学 II・機械力学 I・機械力学 II・機構学				
教科書・副読本	教科書: 「工業力学 機械系教科書シリーズ 17」吉村 靖夫、米内山 誠 (コロナ社)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	与えられた状態、問題について、正しく力の状態を描くことができる。また、平行四辺形の原理に従い、基本的な力の分解、合成がで、三角関数を用いて正しく式を記述できる。また、偶力について理解し、説明できる。	与えられた状態、問題について、正しく力の状態を描くことができる。また、平行四辺形の原理に従い、基本的な力の分解、合成がで、三角関数を用いて正しく式を記述できる。	与えられた状態、問題について、正しく力の状態を描くことができる。また、平行四辺形の原理に従い、基本的な力の分解、合成ができる。	与えられた状態、問題について、正しく力の状態を描くことができない。または、平行四辺形の原理に従い、基本的な力の分解、合成がでない。
2	質点問題について、正しく力の釣り合い方程式を立て、正しく解くことができる。また、力のモーメントを理解し、モーメントの釣り合い方程式を立て、解くことができる。また、トラス問題において、節点法、切断法の釣り合い方程式を立て、解くことができる。	質点問題について、正しく力の釣り合い方程式を立て、正しく解くことができる。また、力のモーメントを理解し、モーメントの釣り合い方程式を立て、解くことができる。	質点問題について、正しく力の釣り合い方程式を立て、正しく解くことができる。また、力のモーメントを理解している。	質点、剛体の問題を理解できない。または、力の釣り合い方程式、モーメントの釣り合い方程式を立てることができない。または、トラス問題の節点法、切断法の釣り合い方程式を立てることができない。
3	質点問題について、正しく運動方程式を立て、正しく解くことができる。また、剛体問題について慣性モーメントを求めることができ、正しく運動方程式、角運動方程式を立て、正しく解くことができる。	質点問題について、正しく運動方程式を立て、正しく解くことができる。また、剛体問題について慣性モーメントを求めることができる。	質点問題について、正しく運動方程式を立て、正しく解くことができる。	正しく運動方程式、角運動方程式を立てられない。または、慣性モーメントが正しく求められない。
4	重心を正しく理解でき、説明することができる。また、直線、四角、立方体など基本的な形状の組み合わせの重心、および、連続関数で表される形状の重心を積分式を立てて求めることができる。	重心を正しく理解でき、説明することができる。また、直線、四角、立方体など基本的な形状の組み合わせの重心を求めることができる。	重心を正しく理解でき、説明することができる。	重心を正しく理解できない、または、説明することができる。
5	速度、加速度の定義を理解し、説明できる。また、直線運動、放物線運動、回転運動(自転)について、問題に合わせて位置、速度、加速度の式を立て、解くことができる。	速度、加速度の定義を理解し、説明できる。また、直線運動、放物線運動について、問題に合わせて位置、速度、加速度の式を立てて、解くことができる。	速度、加速度の定義を理解し、説明できる。また、直線運動、放物線運動について、問題に合わせて位置、速度、加速度の式を立てることができる。	速度、加速度の定義を理解できず、説明できない。または、直線運動、放物線運動について、問題に合わせて位置、速度、加速度の式を立てることができない。
6	クーロンの法則を理解し、説明できる。また、静止摩擦問題で釣り合い方程式を、動摩擦問題で運動方程式を立てて、解くことができる。	クーロンの法則を理解し、説明できる。また、静止摩擦問題で釣り合い方程式を立てて、解くことができる。	クーロンの法則を理解し、説明できる。また、静止摩擦問題で釣り合い方程式を立てられる。	クーロンの法則を理解できず、説明できない。また、静止摩擦問題で釣り合い方程式を立てられない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
メカトロニクス I (Mechanics and Electronics I)	笠原美左和 (常勤)	3	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	近年、大多数の機械にはマイコンが組み込まれ、極めて厳密な制御により各種動作を行うものが多い。そこで、マイコンおよび周辺回路の実用的な回路や制御プログラムについて学ぶ。				
授業の進め方	マイコンを使用した実習を中心にを行う。授業毎に内容を説明したあと、実習を行う。				
到達目標	1. マイコンの動作特性を理解できる。 2. マイコンを用いてさまざまな実用的な回路や制御プログラムを理解できる。				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
ガイダンス	マイコンボードの回路図を中心にその仕様と構造について解説する。	2
ブレッドボードの使い方	ブレッドボードの使い方を説明する。	1
マイコンを動かしてみる	マイコンボードを PC に接続し、プログラミング、コンパイル、ダウンロードなどのマイコン機器の開発手法を体験する。	1
ブザーを鳴らしてみる	ブザーを鳴らすプログラムを作成する。	2
信号機を作成する	LED を表示させる回路およびプログラムを作成し、信号機を作成する。	4
スイッチを用いる	ブレッドボードを用いてスイッチ回路を作成する。そしてプログラムを作成し、LED を点灯させる。	4
モータを回す	モータドライバ IC を用いて、モータを回転させる回路を制作し、モータを回転させるプログラムを作成する。	4
光センサを用いる	ブレッドボードを用いて光センサを用いた防犯装置を作成し、プログラムされたマイコンにより防犯装置を完成させる。	4
簡単な電子機器を製作して動かす	マイコンボードに LED などの簡単な周辺回路を接続し、動作させる。	4
サーボモータを動かす	サーボモータ駆動回路および駆動プログラムを完成させる。	2
期末試験	期末試験の解説	2
		計 30

学業成績の評価方法	筆記テスト (25%)、実技テスト (25%)、出席・授業態度 (10%) と課題 (40%) により評価する。
関連科目	情報処理 I・電子回路 I・電気回路 I・ロボット工学実習 II
教科書・副読本	参考書: 「みんなの Arduino 入門」高本孝頼 (リックテレコム)

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	マイコンの動作特性を十分理解できる。さらに発展させた理解ができる。	マイコンの動作特性を概ね理解できる。	マイコンの動作特性を一部理解できる。	マイコンの動作特性を理解できない。
2	マイコンを用いてさまざまな実用的な回路や制御プログラムを十分理解できる。さらに発展させた理解ができる。	マイコンを用いてさまざまな実用的な回路や制御プログラムを概ね理解できる。	マイコンを用いてさまざまな実用的な回路や制御プログラムを一部理解できる。	マイコンを用いてさまざまな実用的な回路や制御プログラムを理解できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
設計製図 II (Design & Drafting II)	鈴木拓雄 (常勤)	3	3	通年 3 時間	必修
授業の概要	軸受、軸、ネジ等の機械要素から構成される機構の組立図より、製作図を作成する。手描きと CAD により図面を作成する。与えられた要求性能を満たす機構を設計し、更に組立図・部品図の製図を行い実技能力の向上を図る。				
授業の進め方	教材である組立図から部品図を起し、図面に対する理解を深める。また、中間および期末テストを実施し、製図、機構及び機械要素に対する理解度の確認をする。				
到達目標	1. 与えられた機械の組立図を正しく読み取ることができる 2. 読み取った組立図から製作図である部品図をかくことができる 3. 3次元 CAD の基本的な操作ができる 4. 与えられた仕様に基づいて設計計算を行うことができ、そこから組立図・部品図をかくことができる				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
転がり軸受けユニット	全断面組立図の理解と作図 各部品を作図し、図面に使用されている各種記述の理解、製品形状理解、CAD の基礎的な操作方法を修得する。部品図の作成順は状況により変更することがある。	45			
転がり軸受ユニット組立図・部品図の作図	手描きにより、組立図と部品図の作図を行う				
組立図から各部品図の作成、CAD 操作の基礎		3			
組立図	軸受箱・ウォーム軸の CAD による作図	6			
パンタグラフ形ねじ式ジャッキ	カバー、ブッシュ、規格品の CAD による作図	6			
設計計算書の作成	CAD による組立図の作図	6			
部品図の作成	与えられた仕様のジャッキを設計する。 以降、設計計算書に基づいて CAD によりジャッキの作図を行う。	6			
組立図の作成	ベース・荷受台	2			
	スペーサ・ピン	2			
	ハンドルアーム・フック	2			
	ソケット・ブラケット	2			
	アーム・ステー	2			
		8			
		計 90			
学業成績の評価方法	課題提出物の完成度および 4 回の定期試験の結果より決定する。試験は機械製図の規格の全般にわたった内容についても出題する。評価割合は課題提出物と試験結果を均等とし、授業態度を加味して評価する。				
関連科目	設計製図 I・設計製図 III・機械設計法 I・機械設計法 II (ED)・工業力学				
教科書・副読本	教科書: 「機械製図 (検定教科書)」 (実教出版), 副読本: 「機械設計 I (検定教科書)」 (実教出版)・「機械設計 II (検定教科書)」 (実教出版)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	与えられた機械の組立図を正しく読み取ることができ、実寸で組立図を作図することができる。	組立図に記載されている各種記号や注釈、線種や線幅の意味を理解したり、調べたりすることができる。	組立図の断面図から実際の3次元形状を理解し、スケッチを描くことができる。	組立図の断面図から実際の3次元形状を理解できない。
2	読み取った組立図から製作図である部品図を実寸で正しく作図することができる。	読み取った組立図から製作図である部品図を作図できるが、各種機械要素については規定通りに作図できていないものがある。	組立図に含まれている部品を3次元模型と比較しながらであれば抽出することができる。概要を作図できる。	組立図に含まれている部品を抽出することができない。
3	3次元モデルをシステム内で適切に組み立てることができる。組み立てられたモデルに実際の機械と同様の動作をさせることができる。	3次元のソリッドモデルに加工を施すことができ、部品をつくることができる。3次元モデルを2次元図面にすることができる。	2次元の形状モデルから3次元のソリッドモデルをつくることができる。	2次元の形状モデルから3次元のソリッドモデルをつくることができない。
4	仕様を適切に理解し、自ら設計した機械を正しい寸法で作図することができる。	自ら設計した機械を作図することができるが、仕様の理解に不足があり適切な寸法となっていない箇所がある。	与えられた条件に応じて適切な数式を選択し、仕様を満足する機械を設計することができる。	与えられた条件に応じて適切な数式を選択することができない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学実習 I (Practice in Robotics I)	田村恵万 (常勤)・根本良三 (常勤)・瀬山夏彦 (常勤)・福田好一 (非常勤)	3	2	後期 4 時間	必修
授業の概要	産業用ロボットに組み込まれる動力の変速装置としてしばしば使われる遊星歯車変速装置を製作する。加工図面を見て、必要な工程を考え、必要な精度を満たす部品を製作し、組立・調整を行う。最後に、製作した遊星歯車変速機が規定の性能を満たしているかどうかを確認するために実験を行い、報告書をまとめる。				
授業の進め方	はじめに、製作する装置の説明、及び実習についての座学と説明を行う。その後 4 人程度のグループに分かれて協力して部品製作と組立を行う。完成後性能確認のための実験を行い、各自報告書をまとめる。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 遊星歯車装置の仕組みを理解している。 2. 図面を読み取り、完成品の形状と機能を理解できる。 3. 工作の目的に応じて、どの工作機械を使用すべきか判断することができる。 4. 図面から加工の工程を考案できる。 5. 必要な精度を満たす製品を製作することができる。 				
学校教育目標との関係	E (創造力) 地域産業の発展に貢献するため、課題探求能力を有し、設定した課題に向かって果敢に挑戦できる技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
ガイダンス、講義・演習	歯車装置の基礎、図面の読み方の復習、機械工作法の基礎知識、材料の基礎知識、NC プログラムの基礎、加工手順の考案についての講義・演習	6			
旋盤作業	遊星軸、出力軸、入力フランジ、キャリアスペーサの製作	9			
フライス盤作業	ベースプレート、サイドプレートなどの製作	9			
CNC フライス盤作業	各プレートの穴あけ、仕上げ加工	12			
ワイヤー放電加工機作業	キャリアプレートの製作	6			
3 D プリンタ作業	各種軸カラーの製作	2			
手作業	各部調整、ねじ切りなど	4			
組立	装置の組立・調整	6			
性能確認実験	製作した装置の性能確認、報告書作成	6			
		計 60			
学業成績の評価方法	製品を完成させ、かつ、提出物を全て提出することを必須とする。①出席状況および実習態度 (20%)、②加工技能の習熟度 (30%)、③製作作品 (30%)、④提出物 (20%) で評価する。具体的には、実習分野ごとに①～④の項目について各 10 点満点として、上記の割合で重みをつけ評価点を算出する。授業全体の評価は評価点の平均によって行う。また正当な理由による欠席の場合、補習を行う。				
関連科目	機械設計法 I・機械設計法 II (ED)				
教科書・副読本	その他: 実習のしおりを配布する				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	遊星歯車装置の機能と構造・特徴を理解しており、それらに基づき実習課題の装置の構造と機能述べることができる。実習課題の装置について変速比など基本仕様を算出することができる。	実習課題となっている歯車装置の機能と構造を理解しており、遊星歯車装置の特徴を述べるができる。	実習課題となっている歯車装置の構造について理解している。	実習課題となっている歯車装置の仕組みと構造を全く理解していない。
2	組立図に基づき、他人の補助を受けることなく完成品の形状や構造を理解し、製品を正しく組立調整することができる。部品図に基づいて各要素の形状を理解し、装置内における機能を理解したうえで、その機能を満たす正しい形状の部品を製作することができる。	部品図に基づき、各要素の形状を正確に把握し、装置の各要素を製作することができる。また、完成品の形状を正しく理解して各要素を組立て、組立図の面通りの製品を仕上げることができる。	部品図に基づき、各要素部品の形状を把握して製品を製作できる。また、組立図に基づいて製品を組み立てることができる。ただし、それらの作業の一部に他者の助言を必要とする場合がある。	図面を全く理解できず、それらからの情報をもとに製品を製作することができない。このために他者の補助が必要となり、自立して製品を製作することができない。
3	各種代表的な工作機械の機能と特徴をよく理解している。また製作する各製品の構造と特徴を理解しており、各工程について適切な工作機械を自主的に選択することができる。	各種代表的な工作機械の機能と特徴をよく理解している。実習において各工程の特徴に合わせて工作機械を使用することができる。	実習で使用する工作機械の機能と特徴を理解している。	工作の目的、目標を理解しておらず、工作機械の機能と特徴も理解していない。このため適切な工作機械を選択することができない。
4	実習で取り扱うすべての部品について、設計図から工場の設備や作業の動線などの制約条件も考慮して好適な加工工程を考えることができる。	大部分の部品について、設計図の形状を再現するための加工方法を手順を考えることができる。	比較的加工の容易な形状の部品について、設計図から加工工程を考えることができる。	設計図を見てもその部品を製作する方法を全く案出できない。
5	標準的な到達レベルの項目に加え、加工後の測定を正しく行い、必要ならば修正加工を行って確実に図面通りの精度を実現することができる。	右記の到達度に加え、図面から必要な加工精度を把握し、読み取り、それに合わせた仕上げ加工をすることができる。	加工精度の重要性を理解している。また、実習で使用する測定器を取り扱うことができる。	加工精度を全く理解しておらず、精度を意識した加工を行うことができない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学実験 I (Experiments in Robotics I)	奥平鎮正 (常勤)・呉民愛 (非常勤)・濱田悠嗣 (非常勤)・松井康平 (非常勤)		3	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	材料力学・材料学、計測工学、ロボット制御、電気・電子回路の分野について、基礎的な実験を行い、その現象を記述した理論の確認を行う。					
授業の進め方	1 クラスを 4 班に分け、担当教員の指導のもと、ローテーションにより、班別実験を行う。実験実施後は担当教員とのディスカッションにより、実験結果をレポートにまとめることにより、実験した内容について理解を深め、第三者への報告能力を養う。					
到達目標	1. 鋼の引張試験を行いその機械的特性について、2 種類の鋼の衝撃試験を行いその靱性について、および、種々の鋼、鋳鉄、合金鋼の熱処理、組織、機械的特性 (硬さ) について実験を行いその関係について、実験結果を正しくまとめ、評価、考察できる。 2. 計測技術を理解できる。 3. ロボットの基本構造、基本制御方法を理解できる。 4. 電気回路・電子回路の基礎を理解できる。					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	学習の目的、概要、注意事項の理解。レポートの書き方について学習する。					2
テーマ I 材料力学・材料学実験	①引張試験、②衝撃試験、③鋼、鋳鉄の組織と硬さ、④鋼の熱処理と硬さについて実験を行い、材料の機械的特性、および、その特性に及ぼす熱処理と組織について理解を深める。					12
テーマ II 計測実験	マイクロメータなどさまざまな計測機器の使い方を学習する。					12
テーマ III ロボット制御実験	ロボット制御の基礎であるモータ制御を学ぶとともに、センサを用いた、シーケンス制御やフィードバック制御について基礎的な理解を深める。					12
テーマ IV 電気・電子工学実験	オームの法則、抵抗の直並列回路の性質、キルヒホッフの法則を理解するとともに、計測器の誤差が測定値に与える影響を体得する。					12
レポート作成指導	レポート作成指導を行う。					10
						計 60
学業成績の評価方法	全ての実験を行い、かつ、提出物を全て提出することを必須とする。①出席状況および実験態度 (30%)、②レポート (70%) で評価する。具体的には、実験分野ごとに①、②の項目について各 10 点満点で評価し、上記の割合で重みをつけ評価点を算出する。また、正当な理由による欠席の場合、補講を行う。					
関連科目	ロボット工学コースの全科目					
教科書・副読本	その他: 各実験室作成の指導書を使用					
評価 (ループリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	2 種類の鋼の靱性、および、種々の鋼、鋳鉄、合金鋼の熱処理、組織、機械的特性 (硬さ) を十分に理解し、実験結果を正しくまとめ、評価、考察できる。	2 種類の鋼の靱性、および、種々の鋼、鋳鉄、合金鋼の熱処理、組織、機械的特性 (硬さ) を理解し、実験結果を良好にまとめ、評価、考察できる。	2 種類の鋼の靱性、および、種々の鋼、鋳鉄、合金鋼の熱処理、組織、機械的特性 (硬さ) を概ね理解し、実験結果をまとめ、評価、考察できる。	2 種類の鋼の靱性、および、種々の鋼、鋳鉄、合金鋼の熱処理、組織、機械的特性 (硬さ) を理解しておらず、実験結果をまとめ、評価、考察することができない。		
2	計測技術を十分に理解し、実験結果を正しくまとめることができる。	計測技術を理解しており、実験結果をまとめることができる。	計測技術をおおむね理解しており、実験結果をある程度まとめることができる。	計測技術を理解しておらず、実験結果をまとめることができない。		
3	ロボットの基本構造、基本制御方法を十分理解し、実験結果を正しくまとめることができる。	ロボットの基本構造、基本制御方法を理解し、実験結果を良好にまとめることができる。	ロボットの基本構造、基本制御方法を概ね理解し、実験結果をまとめることができる。	ロボットの基本構造、基本制御方法を理解しておらず、実験結果をまとめることができない。		
4	電気回路・電子回路の基礎を十分理解し、実験結果を正しくまとめることができる。	電気回路・電子回路の基礎を理解し、実験結果を良好にまとめることができる。	電気回路・電子回路の基礎を概ね理解し、実験結果をまとめることができる。	電気回路・電子回路の基礎を理解しておらず、実験結果をまとめることができない。		

平成 29 年度 ものづくり工学科 シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ゼミナール (Seminar)	ロボット工学コース教員 (常勤)	4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	高専教育の総まとめとしての卒業研究に着手するにあたり、その予備段階として各研究室に配属され、卒業研究への心構えを養う。				
授業の進め方	ガイダンスを行い、希望、調整に基づいて決定した研究室にて指導教員から直接指導を受けながらゼミナール形式で進行する。				
到達目標	1. 卒業研究に備えた基本事項を修得し卒表研究に着手できる。 2. 研究力、応用力、専門知識の向上し卒業研究に着手できる。				
学校教育目標との関係	E (創造力) 地域産業の発展に貢献するため、課題探求能力を有し、設定した課題に向かって果敢に挑戦できる技術者を育成する。				

講義の内容

指導教員	テーマ
奥平研 田村研 源研 大貫研 笠原研 鈴木 (拓) 研 瀬山研 堀研 宮川研 山本 (広) 研	ロボットを駆動するための電気・電子・制御工学に関する基礎 ロボット開発に向けた流体計測の基礎 ロボットの調査と、ロボット設計およびマン・マシンインタフェース設計 材料の製作・加工・分析・挙動解析に関する基礎 ロボット制御に関する基礎 応力やひずみの理論や解析の基礎について 歯車の精度と性能 災害時被災者探索ロボットに関する研究 二次元弾性論の基礎理論 マイコンを利用したモータの駆動制御 計 60 時間

学業成績の評価方法	絶対評価、出席状況 30%、取り組み 70% とする。
関連科目	ロボット工学コースの全科目
教科書・副読本	その他: 各指導教員の指示による

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	卒業研究に備えた基本事項を十分に修得し、卒業研究に着手できる。	卒業研究に備えた基本事項を概ね修得し、卒業研究に着手できる。	卒業研究に備えた基本事項を最低限修得し、卒業研究に着手できる。	卒業研究に備えた基本事項を理解していなく、卒業研究に着手できない。
2	研究力、応用力、専門知識を十分に向上し卒業研究に着手できる。	研究力、応用力、専門知識を概ね向上し卒業研究に着手できる。	研究力、応用力、専門知識を一部向上し卒業研究に着手できる。	研究力、応用力、専門知識の向上がみられず、卒業研究に着手できない。

平成 29 年度 ものづくり工学科 シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
インターンシップ (Internship)		4	2		選択
授業の概要	各コースの特色を持った実践的な「ものづくり」人材を育成するため、夏季休業中を中心に、5日以上、企業や大学・研究所などで「業務体験」を行う。学校で学んだ内容を活用し、現場の技術者たちの仕事を観察・体験して、自らの能力向上と、勉学・進路の指針とする。マッチングを重視した事前・事後指導を行い、学生の企業選択・実習を支援する。				
授業の進め方	説明会や企業探索、志望理由作成、実習、報告書作成・発表の順で進める。				
到達目標	1. 所定の事前・事後指導に参加し、優秀な提出物を提出することができる。 2. インターンシップ先での実習により、仕事に対する理解を深めることができる。 3. どのような技術者になりたいのかを考え、実習先を選ぶことができる。				
学校教育目標との関係	D (コミュニケーション力) 産業のグローバル化に伴い、国際社会において自分の考えを表現できる表現力やコミュニケーション力を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
1. インターンシップ説明会 特別区・企業・大学等	インターンシップの説明会に参加し、インターンシップと手続きの流れを理解する。各インターンシップ事業に応じて、数回、実施される。	2			
2. インターンシップ申込書の作成	インターンシップ申込書を完成させる。				
2-1 企業探索	掲示物やWEBサイトで企業を探索したり、比較する。	6			
2-2 面談	担当教員と面談し、アドバイスを受ける。	1			
2-3 志望理由	志望理由を、教員の指導のもと、書き上げる。	6			
3. 説明会(保険加入)	保険加入の説明を受け、理解して加入する。	1			
4. インターンシップの諸注意	実習直前にインターンシップにおける注意を受け、礼儀・マナー等を考える。	2			
5. 学生による企業訪問・連絡	学生が事前に企業訪問して、インターンシップの初日についての打ち合わせを行う。遠方の場合は、電話・FAX・メール等を用いて打ち合わせる。	2			
6. インターンシップ	実習先で、インターンシップを実施する。 5日(実働30時間)以上、実施する。	30			
7. インターンシップ報告書の作成	インターンシップ報告書を作成する。内容には企業秘密等を記載しないように考慮のうえ完成させる。	8			
8. インターンシップ発表会	発表会に参加し、発表および質疑を行う。	2			
		計 60			
学業成績の評価方法	①事前・事後指導、②5日(実働30時間)以上の実習(インターンシップ)を総合的に見て「合・否」で評価する。単位認定に必要な書類は、実習機関が発行する「インターンシップ証明書」、「インターンシップ報告書」および「指導記録簿」である。				
関連科目	キャリアデザイン				
教科書・副読本	その他: 学校側で用意する「インターンシップガイド」等を活用する。				
評価 (ルーブリック)					
到達目標	理想的な到達レベルの目安(優)	標準的な到達レベルの目安(良)	ぎりぎりの到達レベルの目安(可)	未到達レベルの目安(不可)	
1	所定の事前・事後指導に参加し、優秀な提出物を提出することができる。			所定の事前・事後指導に欠席がある。または、必要書類が期限内に提出されない。	
2	インターンシップ先での実習により、仕事に対する理解を深めることができる。			仕事に対する理解ができない。	
3	どのような技術者になりたいのかを考え、実習先を選ぶことができる。			どのような技術者になりたいのかを考えるとができず、実習先を選ぶことができない。	

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員			学年	単位	開講時数	種別
応用数学 II (Applied Mathematics II)	竹居賢治 (常勤)・小野智明 (常勤)・矢吹康浩 (常勤)			4	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	フーリエ級数は特に、波に関する現象を解析する上で特に重要な道具である。フーリエ級数の基本的な性質について論じる。また、制御工学などでよく用いられるラプラス変換にも言及し、定数係数線形微分方程式の解法への応用などを論じる。						
授業の進め方	講義を中心とするが、理解を深めるための問題演習も行う。						
到達目標	1. フーリエ級数の意味およびその性質を理解し、基本的な計算技術を修得できる。 2. ラプラス変換の意味およびその性質を理解し、基本的な計算技術を修得できる。						
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。						
講義の内容							
項目	目標						時間
フーリエ級数	フーリエ級数の定義と概念を理解すること。						12
ラプラス変換	ラプラス変換の定義と概念を理解すること。						5
ラプラス変換の性質	ラプラス変換のいくつかの性質を理解すること。						5
ラプラス逆変換と逆変換の公式	ラプラス逆変換の意味を理解し、その技法を習得すること						4
定数係数線形微分方程式の解法	定数係数線形微分方程式への応用を修得すること。						4
							計 30
学業成績の評価方法	定期試験の得点と、授業態度・出席状況・課題等の提出状況から評価する。なお、定期試験と課題等の比率を 4 : 1 とする。						
関連科目							
教科書・副読本	教科書: 「基礎解析学 改訂版」 矢野健太郎、石原繁 (裳華房)						
評価 (ルーブリック)							
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)			
1	一般の周期の関数のフーリエ級数展開ができる。	フーリエ級数の意味およびその性質の理解はほぼできていて、周期 2π の簡単な関数のフーリエ級数展開ができる。	フーリエ級数の性質の理解は不十分であるが、周期 2π の矩形関数などの簡単な関数のフーリエ級数展開はできる。	フーリエ級数の意味およびその性質を理解できず、基本的な計算技術を修得できない。			
2	一般的な関数のラプラス変換・逆変換ができ、それらを利用して定数係数微分方程式を解くことができる。	ラプラス変換の各種の性質を用いて、簡単な関数の変換・逆変換をすることができる。	ラプラス変換の各種の性質を用いて、変換をすることは十分ではないが、簡単な変換・逆変換はできる。	基本的な関数のラプラス変換および逆変換が出来ない。			

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
応用数学 III (Applied Mathematics III)	中屋秀樹 (常勤)・杉江道男 (非常勤)・藤川卓也 (非常勤)		4・5	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	3 年までに学んできた数学を基礎として、複素変数の関数とその微分・積分について学習する。実変数から複素変数への拡張はきわめて自然である。複素変数の関数は広く工学の分野で応用される。特に流体力学系、制御工学、電気工学系で必要となる。					
授業の進め方	講義を中心とするが、理解を深めるための問題演習も行う。					
到達目標	1. ①複素関数の意味およびその微分法を理解し、基本的な計算技術を修得すること。					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
複素数の定義と複素平面および複素数の極形式	複素数および複素平面の定義と概念を理解すること。					6
n 乗根	複素数の n 乗根の意味を理解し、その求め方を理解すること。					6
数列・級数・関数および正則関数	複素数による数列と級数および正則関数について理解する。					2
中間試験	定着度の確認					1
コーシー・リーマンの方程式	コーシー・リーマンの方程式の定義と概念を理解すること。					6
基本的な正則関数	各種の正則関数の性質を学ぶこと。					9
複素変数関数の積分とコーシーの定理	複素変数による関数の積分法およびコーシーの定理の意味を理解すること。					4
コーシーの積分表示	コーシーの積分表示の意味とその応用を習得し、具体的に積分計算ができること。					6
テーラー展開・ローラン展開	テーラー展開・ローラン展開の意味を理解し、具体的に計算できること。					4
中間試験	定着度の確認					1
極と留数の定義および留数の求め方	極と留数の定義を理解し、実際に留数を計算できること。					6
留数定理	留数定理の意味を理解し、基本的な計算技術を習得すること。					5
留数の応用	留数をいろいろな計算に応用する技術を学ぶ。					4
						計 60
学業成績の評価方法	定期試験の得点と、授業態度・出席状況・課題等の提出状況から評価する。なお、定期試験と課題等の比率を 4 : 1 とする。					
関連科目	微分積分					
教科書・副読本	教科書: 「基礎解析学 改訂版」 矢野健太郎、石原繁 (裳華房), その他: 応用数学 II と同一テキストを使う					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	複素関数の微分法、多価関数に関する応用問題を解くことができる。	コーシーリーマン方程式、多価関数の意味を理解していて、必要な計算ができる。	複素関数の微分法の意味は理解できていないが、正則関数の微分計算はできる。	複素数の計算はできるが、複素関数の微分法を理解していない。極形式を理解していない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
応用物理 II (Applied Physics II)	田上慎 (非常勤)		4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	低学年で学んだ物理や数学を基礎に、ベクトル、微分、積分、微分方程式を用いて力学を学ぶ					
授業の進め方	講義が中心となる。理解を深めるために問題演習も適宜行う					
到達目標	1. 力学の問題を微分方程式、ベクトルで理解できる 2. エネルギー保存則と仕事の関係を理解できる 3. 質点系、剛体の運動を理解できる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス・物理学概論	ガイダンスと物理全般の内容を理解する					2
運動	位置ベクトル、速度、加速度について理解する					4
運動の法則と力の法則	運動の法則について理解する					6
力と運動	放物運動、空気抵抗を受ける物体の運動を運動方程式変数分離系の微分方程式を解いて理解する。					4
振動	単振動、強制振動、減衰振動を運動方程式、微分方程式を解いて理解する					6
仕事とエネルギー	力学的エネルギー保存則、仕事の原理、仕事とエネルギーの関係を理解する					6
問題演習	問題演習をして、今までの内容を理解する					2
質点の角運動量と回転運動の法則	角運動量、回転の運動の法則、ケプラーの法則、万有引力の法則について理解する					6
質点系の力学	質点系の力学、運動量保存則について理解する					6
剛体の力学	剛体の力学、慣性モーメントの求め方、平行軸の定理を理解する。					12
慣性力	慣性力、遠心力、コリオリの力について理解する					6
						計 60
学業成績の評価方法	成績は 4 回の定期試験とレポート課題、出欠状況を総合的に評価する。定期試験と課題等の評価比率は 60 : 40 とする					
関連科目	物理 I、物理 II、物理 III、物理学特論 I、応用物理実験					
教科書・副読本	教科書: 「物理学基礎 第 5 版」原 康夫 (学術図書出版社)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	力学の問題を微分方程式を立てて、解くことができ、より複雑な現象も運動方程式を立てて理解できる。	力学の問題を微分方程式を立てて、解くことができる。ベクトルを理解できる。	力学の問題に対して、微分方程式を立てることができる。ベクトルを理解できる。	力学の問題を微分方程式を立てて考えられない。ベクトルを理解できない。		
2	エネルギー保存則について理解でき、力学的な内容にとどまらず、応用的な内容に適用できる	エネルギー保存則を理解して、力学的な問題に応用できる。	エネルギー保存則を理解して、立式できる。	エネルギー保存則を理解できない		
3	質点系、剛体の運動を基本的な方程式を立てて、それを解くことにより、きちんと理解することができる	慣性モーメントを計算でき、剛体の運動、質点系の運動の基本的な方程式を立てて、解くことができる	慣性モーメントは計算できる。	質点系、剛体の運動を理解できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
数値解析 I (Numerical Analysis I)	永野隆敏 (非常勤)	4	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	ロボットなど複雑な形状、構造を設計、解析するためには、数値計算の手法が必要となる。本講義では、数値計算の基礎となるプログラミングの知識と基礎的な数値計算手法について学ぶ。				
授業の進め方	前半は、プログラミングの基礎知識に関する講義・演習（主に、アルゴリズム）と平行して、パソコンによるプログラミング演習（VBA）を行う。後半は、初歩の数値解析について講義を行い、あわせてプログラミング演習を行う。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. フローチャートを用いた演習を通じ、アルゴリズムを理解できる 2. 演習を通じ VBA の文法を理解し、プログラムを記述することができる 3. 数値解析の考え方、誤差について理解できる 4. 数値積分の数値解析手法を理解し、プログラムを記述することができる 5. 線形方程式の数値解析手法を理解し、プログラムを記述することができる 6. プログラム課題を正しくフローチャート、プログラムで記述し、その内容を説明できる 				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
0. ガイダンス	シラバスの確認を行い、授業概要、進め方、到達目標などについて理解する	1			
1. アルゴリズムとフローチャート	アルゴリズムについて理解を深める フローチャートを用いた記述方法を理解する 構造化プログラミングの概念を理解する 基本三構造を理解する	5			
2. VBA の基本	オブジェクト指向を理解する 変数の概念を理解する 変数、変数型宣言、代入文によるプログラミングを行えるようになる 繰り返し文によるプログラミングを行えるようになる 条件判断文によるプログラミングを行えるようになる	6			
3. 数値計算と誤差	数値解析の概念と誤差について理解する	1			
4. 数値積分	区分求積法、台形公式、シンプソン法のアルゴリズムを理解する 数値積分のプログラミングを行えるようになる	8			
5. 非線形方程式の解法	ニュートン法、区間縮小法、はさみうち法のアルゴリズムを理解する 非線形方程式のプログラミングを行えるようになる	7			
中間試験、期末試験の返却および解説	中間試験、期末試験の返却および解説を実施する	2			
		計 30			
学業成績の評価方法	基本 2 回の定期試験とプログラム課題・提出物で評価を行う。定期試験とプログラム課題・提出物の評価の割合は 1:1 とする。ただし、プログラム課題、提出物に関しては、口頭試問等による理解度の確認も含めて評価を行う。また、規定プログラム課題の早期解決者や、より高度な課題の解決者には、規定プログラム課題・提出物の 50% を上限に加点を行い評価する。				
関連科目	数値解析 II・情報処理 II・工業力学・材料力学 I・材料力学 II・材料力学特論・機械力学 I・機械力学 II・熱力学 I・熱力学 II・流体工学 I・流体工学 II				
教科書・副読本	その他: 独自テキスト				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	与えられた数値解析の課題について、正しい値を導けるのフローチャートが書けそれぞれの方法に沿ってアルゴリズムの内容を説明できる。	与えられた数値解析の課題について、正しい値を導けるフローチャートが書ける。	簡単な課題について、正しい値を導けるフローチャートが書ける。	基本三構造を知っており、フローチャートの記号、書き方、トレースはできるが、内容が理解できない。または、課題について、正しい値を導けるフローチャートが書けない。
2	与えられた数値解析の課題について、自分でアルゴリズムを考え、VBAでプログラムが正しく記述でき、正しい値が算出できる。また、それぞれの方法に沿ってアルゴリズムの内容を説明できる。	与えられた数値解析の課題について、自分でアルゴリズムを考え、VBAでプログラムが正しく記述でき、正しい値が算出できる。	与えられた簡単な課題について、自分でアルゴリズムを考え、VBAでプログラムが正しく記述でき、正しい値が算出できる。	入力、演算、出力に関するVBAの文法を知っていて、与えられた課題について、フローチャートがあれば、VBAでプログラムが正しく記述でき、正しい値が算出できる。
3	誤差の種類を知っており、説明ができ、それらの違い、取り扱いの説明ができる。また、限界誤差の算出ができる。	誤差の種類を知っており、説明ができ、それらの違い、取り扱いの説明ができる。	誤差の種類を知っており、その説明、それらの違い、取り扱い説明のいずれしか1つ以上できる。	誤差の種類を知っている。
4	区分求積法、および、台形公式またはシンプソンの公式のフローチャート、VBAによるプログラミングが正しく記述し、専門用語を用い明瞭に正しく説明ができる。また、各方法の違いを説明できる。	区分求積法、および、台形公式またはシンプソンの公式のフローチャート、VBAによるプログラミングが正しく記述し、正しく説明ができる。また、各方法の違いを説明できる。	区分求積法、および、台形公式またはシンプソンの公式のフローチャート、VBAによるプログラミングが正しく記述できる。また、各方法の違いを説明できる。	区分求積法、および、台形公式またはシンプソンの公式のの違いを説明できる。
5	ニュートン法、および、はさみうち法または二分法のフローチャート、VBAによるプログラミングが正しく記述し、専門用語を用い明瞭に正しく説明ができる。また、各方法の違いを説明できる。	ニュートン法、および、はさみうち法または二分法のフローチャート、VBAによるプログラミングが正しく記述し、その正しく説明ができる。また、各方法の違いを説明できる。	ニュートン法、および、はさみうち法または二分法のフローチャート、VBAによるプログラミングが正しく記述できる。また、各方法の違いを説明できる。	ニュートン法、および、はさみうち法または二分法のの違いを説明できる。
6	プログラミング課題を提示されて、直ちに、フローチャート、プログラミングを正しく記述したものを提出できる。また、それらを専門用語を用い明瞭に正しく説明できる。	プログラミング課題を提示されて後、期限内にフローチャート、プログラミングを正しく記述したものを提出できる。また、それらを専門用語を用い明瞭に正しく説明できる。	プログラミング課題を提示されて後、最終提出締切り前にフローチャート、プログラミングを正しく記述したものを提出できる。また、それらを専門用語を用い明瞭に正しく説明できる。	プログラミング課題を提示されて後、最終提出締切り前までにフローチャート、プログラミングを正しく記述したものを提出できなかった。また、それらを専門用語を用い明瞭に正しく説明できなかった。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
材料力学 II (Material Mechanics II)	宮川睦巳 (常勤)		4	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	機械や構造物に使用される部材の材質や寸法は安全性と経済性の観点から決定される。そのためには、部材内部に生じる応力とひずみを明らかにすることが必要となり、機械や構造物の設計に不可欠な学問である。4 年次では 3 年次に引き続き、ねじり、組合せ応力、座屈、ひずみエネルギーについて、基礎的な諸問題を通じて、基礎力と応用力を養う。					
授業の進め方	教科書を使った講義を中心に行う。また、理解を深めるために演習を取り入れる。					
到達目標	1. ねじりモーメント (トルク) と断面二次極モーメントについて理解し、計算できる。 2. 組合せ応力における応力とひずみの関係について理解し、計算できる。 3. ひずみエネルギーの取り扱いについて理解し、計算できる。 4. 座屈について理解し、計算できる。					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
3 年次のまとめ	材料力学 I の復習による基礎知識を学ぶ					2
ねじり	軸に作用する外力と応力について学ぶ 軸に発生する変形、ねじり角とねじり応力の関係を学ぶ					4
組合せ応力	組合せ応力とモーメントの応力円 (斜断面に生じる応力) を学ぶ 組合せ応力とモーメントの応力円 (任意の平面応力状態) を学ぶ 組合せ応力における応力とひずみの関係を学ぶ 弾性係数間の関係について学ぶ					10
ひずみエネルギー	ひずみエネルギー (単純引張、圧縮および単純せん断) を学ぶ カステリアノの定理を学ぶ マクスウェルの定理を学ぶ					8
座屈	偏心軸圧縮荷重を受ける短柱を学ぶ 長柱の座屈と限界荷重を学ぶ					6
						計 30
学業成績の評価方法	合計 2 回の定期試験および授業中に実施する小テストおよび課題から総合的に判断する。定期試験の点数および小テストと課題の評価の比率は 8 : 2 とする。					
関連科目	材料学 I・材料力学 I・材料力学特論・機械設計法 I・機械設計法 II・ロボット工学実験 I・ロボット工学実験 II					
教科書・副読本	教科書: 「材料力学 第 3 版 新装版」黒木剛司郎 友田陽 (森北出版)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	「知識」と「理解」を応用した計算、および設計ができる。	基本的な問題について次の計算ができる。①ねじりモーメントからねじり応力、②ねじりモーメントからねじり角。	以下の項目について知識を得ている。①ねじりモーメント、②ねじり角、③断面二次極モーメント、④ねじり剛性。	ねじりに関する基礎知識を得ていない。		
2	「知識」と「理解」を応用した計算、および設計ができる。	基本的な問題について次の計算ができる。①斜断面面に生じる応力の算出、②モーメントの応力円。	組み合わせ応力について知識を得ている。	組み合わせ応力についての基礎知識を得ていない。		
3	「知識」と「理解」を応用した計算、および設計ができる。	基本的な問題について次の計算ができる。①カステリアノの定理を用いた計算、②マクスウェルの定理を用いた問題。	以下の項目について知識を得ている。①ひずみエネルギー、②カステリアノの定理	ひずみエネルギーについて基礎知識を得ていない。		
4	「知識」と「理解」を応用した計算、および設計ができる。	基本的な問題について次の計算ができる。①長柱の座屈の計算、②偏心軸圧縮荷重の問題、③柱の実験公式を用いた問題。	長柱の座屈について知識を得ている。	座屈について基礎知識を得ていない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械設計法 II (ED) (Machine Design II (ED))	鈴木拓雄 (常勤)	4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	機械装置を設計するには、力学・電気・工作法などの幅広い分野の理解に加えて、装置を構成する様々な機械要素の用途や原理の知識が必要である。本講義では、これまでに様々な科目で学んできた計算方法が、実際の機械を設計する際にどのように適用されているのかを学習し、機械設計の考え方を身につける。				
授業の進め方	教科書を使った講義を中心とし、理解を深めるためのプリント配布や映写を行う。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 3 年次までに学習した力学の知識を応用して、設計に必要な基礎計算ができる 2. 基礎的な機械要素の種類や用途を理解し、装置を構想することができる 3. 仕様を満たす機械装置を設計できる 				
学校教育目標との関係	E (創造力) 地域産業の発展に貢献するため、課題探求能力を有し、設定した課題に向かって果敢に挑戦できる技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
機械設計の基礎	(1) 機械設計の概要	2			
	(2) 強度計算の基礎	2			
軸とその部品	(1) 軸の基礎	6			
	(2) 軸の設計	8			
	(3) キーとピン	4			
	(4) 軸継手	4			
リンクとカム	(1) リンク機構	2			
	(2) カム機構	6			
巻掛け伝動装置	(1) ベルトによる伝動	6			
	(2) チェーンによる伝動	6			
ブレーキおよびばね	(1) ブレーキ	4			
	(2) ばね	2			
エンジニアリングデザイン	製品開発時に必要となるアイデアの出し方の手法について学ぶ	8			
		計 60			
学業成績の評価方法	4 回の定期試験の得点 (7 割)、課題提出 (3 割) とし、エンジニアリングデザインでの状況と授業への取り組み姿勢を加味して評価する。				
関連科目	機械設計法 I・機構学・設計製図 I・設計製図 II・設計製図 III				
教科書・副読本	教科書: 「機械設計 I (検定教科書)」 (実教出版)・「機械設計 II (検定教科書)」 (実教出版)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	機械設計に用いられている数式に含まれる各種物理量の次元解析を行うことができ、算出しようとする物理量について深く理解している。	機械設計に用いられている数式に含まれる各種物理量の意義を理解している。	力、応力、仕事、仕事率の関係を正しく理解して強度を検討することができる。	力、応力、仕事、仕事率の関係を正しく理解していない。
2	要求された仕様に応じて、実現可能な機械装置の概要を提示することができる。	機械を構成する各種の機構、機械要素、装置に関して長所や短所を説明することができる。	機械を構成する各種の機構、機械要素、装置の名称・役割・用途に関して部分的な説明をすることができる。	機械を構成する各種の機構、機械要素、装置の名称・役割・用途に関して説明することができない。
3	要求された仕様を適切に満足する機械の寸法を算出したり、適切な規格品を選定したりしながら機械や装置を設計することができる。	機械の寸法や選定した規格品は要求を満足するが、強度などが過大となり設計としては適切さに欠けることがある。	基準強さのとり方には引張強さ、降伏点・耐力、疲労限度があることを説明できる。安全率を説明できる。	許容応力と基準強さの関係を説明できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
流体工学 I (Fluid Mechanics I)	田村恵万 (常勤)		4	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	私たちのまわりを見渡すと、空気や水などの「流体」と総称される物質で満ちており、私たちは流体の中で暮らしている。第 1・2・3 学年の「物理 I・II・III」で学んだことをもとにして、流れのさまざまな現象を理解する上で流体工学は重要である。ここでは流体の物理的な性質や基礎式について理解する。					
授業の進め方	教科書および配布するプリントを使った講義が中心となるが、理解を深めるための小テスト・問題演習・課題なども適宜行う。					
到達目標	1. 流体の物理的性質について理解できる 2. 流れの基礎式を利用して、流体の基本的問題に対する解を求めることができる 3. 基礎的な流れの現象について理解できる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	流体とは何か、身近な流体の現象について理解する。					2
流体の物理的性質 1	流体の性質を示す物理量の定義とその単位 (密度、比重、粘度、動粘度、圧縮率) について理解する。					2
流体の物理的性質 2	圧縮性と粘性 (ニュートンの法則、ニュートン流体と非ニュートン流体) について理解する。					2
流体の静力学 1	流体の圧力の種類 (ゲージ圧力、絶対圧力)、圧力の性質を利用した例 (パスカルの原理) について理解する。					2
流体の静力学 2	マンメータを用いて圧力が測定できることについて理解する。					2
壁面に及ぼす流体の力 1	平面に及ぼす全圧力について理解する。					2
壁面に及ぼす流体の力 2	平面に及ぼす圧力中心について理解する。					2
演習	問題を解くことにより理解度を評価し、解説により理解力を向上させる。					2
壁面に及ぼす流体の力 3	浮力について理解する。					2
流体の運動 1	流れの状態 (定常流と非定常流、一様流と非一様流) について理解する。					2
流体の運動 2	連続の式について理解する。					2
流体の運動 3	エネルギー保存則とベルヌーイの定理を理解する。					2
流体の運動 4	ピトー管を用いた流速の測定原理について理解する。					2
流体の運動 5	絞りをを用いた流量の測定原理について理解する。					2
運動量の法則	運動量の法則について理解する。					2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の得点 (80 %) と小テストや問題演習の得点・課題の提出とその内容など (20 %) により総合的に評価する。					
関連科目	物理 I・物理 II・物理 III・基礎数学 I・基礎数学 II・微分積分・解析学基礎・数値解析 I・熱力学 I・熱力学 II・流体工学 II・ロボット工学実験 II・メカトロニクス III 第 2 学年以降のコース内機械工学系科目					
教科書・副読本	教科書: 「図解はじめての流体力学」田村 恵万 (科学図書出版)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	流体の物理的性質について十分に理解し、正しく説明できる。	流体の物理的性質について概ね理解できる。	流体の物理的性質の一部を理解し、説明できる。	流体の物理的性質を理解していなく、説明することができない。		
2	流れの基礎式を十分に理解し、流体の基本的問題に対する解を正しく求めることができる。	流れの基礎式を概ね理解し、流体の基本的問題に対する解を求めることができる。	流れの基礎式の一部を理解し、流体の基本的問題に対する解を一部求めることができる。	流れの基礎式を理解していなく、流体の基本的問題に対する解を求めることができない。		
3	基礎的な流れの現象について十分に理解し、正しく説明できる。	基礎的な流れの現象について概ね理解できる。	基礎的な流れの現象について一部を理解し、説明できる。	基礎的な流れの現象理解していなく、説明することができない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
熱力学 I (Thermodynamics I)	鄭宗秀 (非常勤)		4	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	熱力学は熱 (エネルギー) に関する形態変化と移動に関する知識と利用方法を体系化した学問であり、その基礎知識は、日常生活と融和する生きた学問といえる。この授業では、未来社会を支える技術産業に従事する上で必要不可欠となる熱力学の基礎的な知識を学び、基礎力と応用力を養う。					
授業の進め方	講義を中心とするが、理解を深めるための問題演習や小テストを適宜行う。					
到達目標	1. 熱、エネルギー、仕事の意味とそれらの間の定量的な関係を理解できる 2. 気体の状態方程式について理解できる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	熱力学とは何か、熱力学の工学事例について理解する。					2
熱力学の基礎 1	温度と熱について理解する。					2
熱力学の基礎 2	熱量と比熱について理解する。					2
熱力学の基礎 3	熱力学で扱う物理量と単位について理解する。					2
熱力学の基礎 4	系と状態量について理解する。					2
熱力学の第 1 法則 1	熱と仕事について理解する。					2
熱力学の第 1 法則 2	熱力学の第 1 法則について理解する。					2
演習	問題を解き理解度を評価し、解説により理解力を向上させる。					2
熱力学の第 1 法則 3	内部エネルギーについて理解する。					2
熱力学の第 1 法則 4	エンタルピーについて理解する。					2
熱力学の第 1 法則 5	p-V 線図について理解する。					2
理想気体の性質 1	理想気体とボイルの法則・シャルルの法則について理解する。					2
理想気体の性質 2	理想流体の状態式について理解する。					2
理想気体の性質 3	定圧比熱と定積比熱について理解する。					2
理想気体の性質 4	絶対仕事と工学仕事について理解する。					2
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験の結果 (80 %) と課題などの提出状況とその内容 (20 %) により評価を行う。また、学習意欲と学習態度により減点を行う場合がある。					
関連科目	物理 I・物理 II・物理 III・基礎数学 I・基礎数学 II・微分積分・工業力学・流体工学 I・流体工学 II・熱力学 II・ロボット工学実験 II 第 2 学年以降のコース内機械工学系科目					
教科書・副読本	教科書: 「JSME テキストシリーズ 熱力学」日本機械学会 (日本機械学会)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	状態量と移動量の区別を完全に理解し、各エネルギーの変換関係を定量的に評価できる。	状態量と移動量の区別をある程度理解し、各エネルギーの変換関係を定量的に評価できる。	状態量と移動量の区別と各エネルギーの変換関係の理解が浅い。	状態量と移動量の区別と各エネルギーの変換関係を理解していない。		
2	理想気体の状態方程式を明確に理解し、各状態量の状態変化に対する定量的な関係を明確に説明できる。	理想気体の状態方程式を明確に理解し、各状態量の状態変化に対する定量的な関係をある程度説明できる。	理想気体の状態方程式をある程度理解し、各状態量の状態変化に対する理解が浅い。	理想気体の状態方程式と各状態量の状態変化に対する定量的な関係を理解していない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機構学 (Mechanism of Machinery)	鈴木拓雄 (常勤)		4	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	機械に目的とする動きをさせるためには機械要素を組み合わせて「からくり」を構成する必要がある。このからくりのことを「機構」と呼ぶ。機構学とは、機械にとって最も理想的な動きをさせる機構を選び出す学問である。本科目は、従来の機構を学ぶことを通して、新しい機構や機械への創造心を養うことを目的とする。					
授業の進め方	講義を中心とし、理解を深めるための動画の映写や演習問題を行う。					
到達目標	1. 機構の種類と実用例を理解できる 2. 機構解析を理解できる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の進め方の理解					2
機構とは何か	機構の意味と概念の理解					2
機構学における基礎用語	機械と機構の理解 基礎と対偶の理解 機構の自由度の理解					6
平面リンク機構の種類と特徴	4 節リンク・回転機構の理解 グラスホフの定理の理解 平行リンク機構の理解 平面機構の自由度の理解					8
機構の解析	機構の解析とは 瞬間中心の定理・数・位置の理解 変位解析と速度解析 仮想仕事の原理を利用した機構解析の理解					8
多自由度機構	機構の縮退 機構干渉					4
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の得点を 7 割、課題提出や小テストを 3 割、さらに授業の出席状況ならびに取り組み姿勢によって評価する。					
関連科目	工業力学・応用物理 I・機械設計法 II (ED)・ロボット工学 I・ロボット工学 II					
教科書・副読本	教科書: 「ロボット機構学」 鈴木康一 (コロナ社)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	4 節リンク機構を理解でき、さらに 4 節回転リンク機構、スライダクランク機構、両スライダクランク機構、スライダてこ機構を区別できる。グラスホフの定理や機構の交代を理解できる。	対偶の自由度と拘束されている自由度の関係を理解しており、機構の自由度を説明することができる。	対偶の種類を理解しており、それぞれの種類の自由度を説明できる。図を用いて対偶の自由度を推定できる。2 次元や 3 次元空間内において拘束されていない機素の自由度を説明できる。	機素と対偶の役割を説明できない。2 次元や 3 次元空間内において拘束されていない機素の自由度を説明できない。		
2	多自由度機構の機構解析ができ、作用荷重に応じたモーターの選定や、モーターの能力に応じた荷重制限を設定できる。瞬間中心を利用した機構解析ができる。	機構の速度解析を行うことができる。特定の機構における瞬間中心の位置を説明することができる。	機構の位置解析を行うことができる。瞬間中心について理解しており、特定の機構における瞬間中心の数を説明することができる。	機構解析とは、具体的に何を解析する作業であるのかを説明できない。瞬間中心を説明できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
機械力学 I (Mechanical Dynamics I)	吉田喜一 (非常勤)	4	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	近年、機械が高速化、高精度化すると機械振動は機械の性能低下につながる。このような振動を防止し、問題を解決することも振動を学ぶ一つの目的となっている。そこで機械力学 I では機械振動学の基礎理論について学ぶ。初歩的な知識から出発して、多くの身近な題材を例題とした振動の基礎を学ぶ。				
授業の進め方	教科書を使った講義を中心に行う。また、理解を深めるために演習を取り入れる。				
到達目標	1. 1 自由度系の自由振動と強制振動を理解し、計算できる。 2. 振動の防止 (振動の絶縁) を理解し、計算できる。 3. ラプラス変換による振動計算ができる。				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
総論	振動問題を解く上での基礎事項を学ぶ	2			
1 自由度系の振動	1 自由度系 (減衰なし/あり) を学ぶ 衝撃入力を受ける 1 自由度系を学ぶ 力入力/変位入力を受ける 1 自由度系の強制振動を学ぶ	14			
振動の防止	振動絶縁、基礎絶縁について学ぶ	6			
ラプラス変換による振動計算	ラプラス変換を用いた 1 自由度系の振動の解法について学ぶ	4			
まとめ	演習問題を解き、復習を行う	4			
		計 30			
学業成績の評価方法	合計 2 回の定期試験および授業中に出される課題から総合的に判断する。定期試験の点数および課題の評価の比率は 8 : 2 とする。				
関連科目	機械力学 II・工業力学・機械設計法 I・機械設計法 II・ロボット工学実験 II				
教科書・副読本	教科書: 「機械力学」青木 繁 (コロナ社)				
評価 (ルーブリック)					
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)	
1	「知識」と「理解」を応用して、振動を考慮した設計ができる。	線形 1 自由度系の強制振動の運動方程式を立てることができ、その理論解を求めることができる。	線形 1 自由度の自由振動に対する運動方程式の解き方を理解し、減衰比や固有振動数の求め方を理解している。	線形 1 自由度系の自由振動に対する運動方程式を立てることができない。また、その解き方の知識を有していない。	
2	「知識」と「理解」を応用して、振動を考慮した設計ができる。	振動の防止 (振動の絶縁) を理解し、計算できる。	振動の防止 (振動の絶縁) についての知識を得ている。	振動の防止 (振動の絶縁) を理解していない。	
3	「知識」と「理解」を応用して、振動を考慮した設計ができる。	ラプラス変換による振動計算ができる。	ラプラス変換による振動計算の知識を得ている。	ラプラス変換を理解していない。	

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学 I (Robotics I)	源雅彦 (常勤)	4	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	作業型ロボット (産業ロボット) あるいは走行型ロボット (搬送ロボット、歩行ロボット) の基本的概念を理解するために、「ロボット構成要素 (センサ、アクチュエータ、機構)」、「運動学」に関する基礎知識を習得する必要がある。分かりやすい実例をもとに理論の解説を進めるが、基礎的な例題を学生自らに解かせることにより習得すべき理論の理解を、いっそう深めるよう講義を進める。				
授業の進め方	配布資料に基づき、基本理論に関する講義を進めるが、理論の理解を深めるために、基礎的な問題演習 (小テスト) を適時実施する。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. ロボットを構成する「機構」、「センサ」、「アクチュエータ」に関する基本構造や特性を理解できる。 2. ロボットの力の伝達機構に関する特性を理解できる。 3. ロボットアームにおける座標系と同次変換行列、リンクパラメータの概念について理解できる。 4. ロボット機構における座標変換や運動学について基礎的な理論が理解できる。 				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
ガイダンス	シラバスを理解させる。社会におけるロボットの役割などについて理解させる。	2
事例紹介	産業ロボット導入の意義、関連法規や基本的な動作原理について理解させる。	2
ロボット構成要素	1. ロボットで用いられる代表的センサについて原理と特性について理解させる。	4
	2. ロボットで用いられる代表的アクチュエータの原理と特性について理解させる。	4
	3. ロボットで用いられる代表的運動伝達機構の原理と力学特性について理解させる。	4
順運動学	1. ロボットアームにおける座標系と同次変換行列の概念について理解させる。	4
	2. DH (Denavit Hertenberg) 記法について理解させる。	4
	3. DH パラメータを用いた運動学計算について理解させる。	6
		計 30

学業成績の評価方法	「定期試験」と「授業中に実施する問題演習 (小テスト)」, 「授業態度」の成績を、5:4:1 で評価する。定期試験は期末試験のみ実施する。また成績不振者には追試験あるいは追加課題を課す場合がある。
-----------	--

関連科目	ロボット工学概論及び実習・ロボット工学 II
------	------------------------

教科書・副読本	その他: 講義資料はプリントして配布する
---------	----------------------

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	ロボットを構成する「機構」、「センサ」、「アクチュエータ」に関する基本構造や特性を十分理解できる。	ロボットを構成する「機構」、「センサ」、「アクチュエータ」に関する基本構造や特性を理解できる。	ロボットを構成する「機構」、「センサ」、「アクチュエータ」に関する基本構造や特性を概ね理解できる。	ロボットを構成する「機構」、「センサ」、「アクチュエータ」に関する基本構造や特性を理解できない。
2	ロボットの力の伝達機構に関する特性を十分理解できる。	ロボットの力の伝達機構に関する特性を理解できる。	ロボットの力の伝達機構に関する特性を概ね理解できる。	ロボットの力の伝達機構に関する特性を理解できない。
3	ロボットアームにおける座標系と同次変換行列、リンクパラメータの概念について十分理解できる。	ロボットアームにおける座標系と同次変換行列、リンクパラメータの概念について理解できる。	ロボットアームにおける座標系と同次変換行列、リンクパラメータの概念について概ね理解できる。	ロボットアームにおける座標系と同次変換行列、リンクパラメータの概念についての理解できない。
4	ロボット機構における座標変換や運動学について基礎的な理論が十分理解できる。	ロボット機構における座標変換や運動学について基礎的な理論が理解できる。	ロボット機構における座標変換や運動学について基礎的な理論が概ね理解できる。	ロボット機構における座標変換や運動学について基礎的な理論が理解できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
設計製図 III (Design & Drafting III)	根本良三 (常勤)・横山俊幸 (非常勤)		4	3	通年 3 時間	必修
授業の概要	平歯車、軸受、軸、ネジ等の機械要素から構成される歯車減速機を設計する。構想図をスケッチにより作成し、これに基づいて組立図・部品図を CAD により完成させる。実技能力の向上を図る。					
授業の進め方	各人に与えられた条件のもとに二軸三段の平歯車減速装置を設計する。図面に対する理解を深める。また、中間および期末テストを実施し、各機械要素に対する理解度の確認をする。					
到達目標	1. 同軸二段標準平歯車減速装置を設計できる 2. 設計した同軸二段標準平歯車減速装置の部品図・組立図を CAD により作成・出力できる 3. 装置全体について、強度を低下させること無く、小型・軽量化できる方法について知っている。					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
二軸三段平歯車減速装置の設計 歯車工学概論 モジュールと歯数 軸と軸受 玉軸受の計算 歯車の強度計算 歯車箱 歯車各部の寸法 設計書の作成 構想図 (概略図) の作成	速度伝達率と中心距離の設計 軸と軸受の設計 玉軸受の設計 歯の曲げ強さと歯面強さの設計 歯車箱・蓋・締結用ねじの設計 歯車と各部の諸元の決定 設計計算の結果から設計書を作成 以上の結果から構想図をスケッチにより作成					30
組立図と部品 (製作) 図の作成 組立図と部品表の作成、CAD 組立図と設計書の見直し 部品製作図、CAD 歯車箱 (上)、CAD 歯車箱 (下)、CAD 入出力軸、CAD 入出力側歯車、CAD 軸受ふた、CAD 軸受台、CAD カラー・オイルゲージなど小物	CAD により組立図を作成する。 設計の全体的な整合性について考察する。 歯車箱 (上) の部品製作図の作成 歯車箱 (下) の部品製作図の作成 入出力軸の部品製作図の作成 入出力側歯車の部品製作図の作成 軸受ふたの部品製作図の作成 軸受台の部品製作図の作成 CAD により他の部品製作図の作成					60
						計 90
学業成績の評価方法	課題提出物の完成度 (最重要)、授業態度、および 4 回の定期試験の結果より決定する。前後期 2 回の中間試験は、授業時間中に行う。成績不良者に対する追試は行わない。					
関連科目	機械工作法・設計製図 I・機械設計法 I・設計製図 II・応用ロボット工学					
教科書・副読本	教科書: 「機械設計 I (検定教科書)」 (実教出版)・「機械設計 II (検定教科書)」 (実教出版)・「機械製図 (検定教科書)」 (実教出版)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	要求性能を満たし、装置全体を構成する機械要素を安全かつコンパクトに設計・製図できる。	標準平歯車・転がり軸受・軸などを十分な強度で設計・製図できる。	歯車・軸受・軸などの強度を計算できる。	機械要素の強度計算ができない。		
2	十分な強度を持った部品図・組立図に整合性がある。	作成した部品図・組立図を CAD により、作製・出力できる。	CAD により部品図・組立図を作製できる。	CAD による製作図・組立図が作製できない、		
3	転位歯車・はすば歯車の設計を通して、装置全体を小型・軽量化できる。	材料・熱処理などの選択により、装置全体を小型・軽量化できる。	装置全体・角部品を小型・軽量化する方法を知っている。	各部品・全体を強度低下なく小型・軽量化する手法を知らない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学実習 II (Practice in Robotics II)	笠原美左和 (常勤)・堀滋樹 (常勤)・山本広樹 (常勤)・呉民愛 (非常勤)		4	2	後期 4 時間	必修
授業の概要	本実習は、ロボットビジョンの基礎とロボットアームの制御が学習テーマです。そして、それらの学習内容を結び付け、最終的に自動動作するロボットアームシステムの構築を目指します。このようなセンサ・アクチュエータ・マイコンを組み合わせたシステムについて、プログラミングからハードウェアまで触れる体験をすることにより、メカトロニクスとロボット技術に対する探究心と理解を促します。					
授業の進め方	1 クラスを 2 班に分割し、2 つの実習テーマを同時並行で実施します。全員が 2 つのテーマを学習した後、それらを組み合わせたアームシステムの構築を行います。					
到達目標	1. 実習教材を用いた基本的な画像処理を行うことができる。 2. 実習教材のロボットアームモデルを動かすことができる。 3. 実習教材を組合せ、カメラ画像により自動動作するロボットアームシステムを構築できる。					
学校教育目標との関係	E (創造力) 地域産業の発展に貢献するため、課題探求能力を有し、設定した課題に向かって果敢に挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	実習内容の概要解説を受け、学習テーマについて理解する。班編成作業を行う。					4
テーマ I : ロボットビジョン	USB 接続のカメラと RaspberryPi (マイコンボード) による教材を使用し、OpenCV ライブラリを利用した Python 言語によるプログラミングを行いながら、カメラ画像のキャプチャ、基本的画像処理アルゴリズム (2 値化, エッジ検出, ハフ変換, パターンマッチング) について学習する。					20
テーマ II : ロボットアーム	ロボットアームと Arduino(マイコンボード) による教材を使用し、C ライク言語によるアームの軌道計算, PWM 信号によるモータ制御について学習する。					20
ロボットシステムの構築	テーマ I の教材とテーマ II の教材をシリアル通信により接続し、連係動作するロボットシステムの構築を行う。					12
動作確認 (課題動作の競技会)	各自が構築したロボットシステムについて、課題動作に掛かる時間測定と動作の滑らかさの観察、各自の工夫に対する相互評価を行う。					4
						計 60
学業成績の評価方法	出席状況及び実習への取組み姿勢、提出課題、学習内容への習熟度について、各担当教員がそれぞれ評価し、その平均点を最終評価とします。					
関連科目	ロボット工学概論及び実習					
教科書・副読本	その他: 適宜、実習用資料を配布する。					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	カメラ画像から物体の位置座標を推定できる。	カメラ画像から物体を検出できる。	画像データの 2 値化・エッジ検出処理ができる。	画像データの 2 値化・エッジ検出処理ができない。		
2	アーム先端を、指定座標位置へ自動的に移動できる。	アーム先端が特定の動きをするように、モータを駆動できる。	ロボットアームのモータを動かすことができる。	ロボットアームのモータを動かすことができない。		
3	カメラ前に置いた物体を、アーム先端が自動的に指し示すことができる。	カメラ前に置いた物体へ、アーム先端が自動的に近づくことができる。	カメラ前に物体を置くと、アームが何らかの動作を行うことができる。	カメラ前に物体を置いて、ロボットアームが何も反応できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学実験 II (Experiments in Robotics II)	奥平鎮正 (常勤)・田村恵万 (常勤)・堀滋樹 (常勤)・ 宮川睦巳 (常勤)	4	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	材料力学・機械力学、熱・流体力学、ロボット制御、電気回路、電子回路の分野について、基礎的な実験を通して学び、その現象を記述した理論の確認を行う。				
授業の進め方	4 班編成で実施し、ローテーションにより 1 年を 4 班に分けて実験を行う。担当教員の指示により、班員間にて実験を行う。結果は、各人がレポートとしてまとめ、担当教員とのディスカッションにより理解を深める。				
到達目標	1. 材料力学、機械力学について理解し、レポートを書くことができる。 2. 熱・流体力学について理解し、レポートを書くことができる。 3. ロボットを制御するための基礎を理解し、レポートを書くことができる。 4. 電気回路・電子回路の基礎を理解し、レポートを書くことができる。				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
ガイダンス	学習の目的、概要、注意事項の理解。レポートの書き方について学習する。	2
テーマ I 材料力学・機械力学実験	座屈試験、曲げ試験、振動の基本的な実験を行う。	12
テーマ II 熱・流体力学実験	熱起電力、流体の基本物性など熱および流体力学に関する基礎的な実験を行う。	12
テーマ III ロボット制御実験	産業用ロボットの実際の教示と操作について学習する。 ロボット工学実験 I を踏まえ、さらにシーケンス制御について学習する。 2 足歩行ロボットの制御について学習する。	12
テーマ IV 電気・電子工学実験	R-L 回路、R-C 回路、R-L-C 回路の周波数特性を測定して理論値と照合し、何故、測定値に誤差が生じるかを検討する。	12
レポート指導	レポート指導を行う。	10
		計 60

学業成績の評価方法	全ての実験を行い、かつ、提出物を全て提出することを必須とする。①出席状況および実験態度 (30%)、②レポート (70%) で評価する。具体的には、実験分野ごとに①、②の項目について各 10 点満点で評価し、上記の割合で重みをつけ評価点を算出する。また、正当な理由による欠席の場合、補習を行う。
-----------	---

関連科目	材料力学 I・材料力学 II・機械力学 I・機械力学 II・熱力学 I・熱力学 II・流体工学 I・流体工学 II・電気回路 I・電気回路 II・過渡現象論・ロボット工学実験 I
------	---

教科書・副読本	その他: プリント教材を配布する。
---------	-------------------

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	材料力学、機械力学について十分に理解し、レポートを完成できる。	材料力学、機械力学について概ね理解し、レポートを完成できる。	材料力学、機械力学について一部を理解し、レポートを完成できる。	材料力学、機械力学について理解できておらず、レポートを完成することができない。
2	熱・流体力学について十分に理解し、レポートを完成できる。	熱・流体力学について概ね理解し、レポートを完成できる。	熱・流体力学について一部を理解し、レポートを完成できる。	熱・流体力学について理解できておらず、レポートを完成することができない。
3	ロボットを制御するための基礎を十分に理解し、レポートを完成できる。	ロボットを制御するための基礎を概ね理解し、レポートを完成できる。	ロボットを制御するための基礎を一部を理解し、レポートを完成できる。	ロボットを制御するための基礎を理解できておらず、レポートを完成することができない。
4	電気回路・電子回路の基礎を十分に理解し、レポートを完成できる。	電気回路・電子回路の基礎を概ね理解し、レポートを完成できる。	電気回路・電子回路の基礎を一部を理解し、レポートを完成できる。	電気回路・電子回路の基礎を理解できておらず、レポートを完成することができない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学演習 I (Exercises in Robotics I)	根本良三 (常勤)		4	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	物理・機械工学・電気電子工学の基礎的な問題の演習を行う。					
授業の進め方	これまで学習した関連科目の練習問題を解き、復習と確認を行う。毎回の演習で配布する問題と自分の解答を綴じるファイルを用意しておくこと。					
到達目標	1. 機械工学・電子工学・制御工学分野全般の代表的な問題を解くことができる。					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
工業力学演習	静力学・運動学・動力学					2
材料力学演習	はりの曲げ・ねじり					4
電気・電子回路演習	回路全般					2
機械工作法演習	切削・研削					4
材料学演習	結晶構造・平衡状態図					2
機械設計法演習	ねじ・軸受・歯車					6
メカトロニクス演習	機械と電子のアナロジー					2
機構学演習	4 節リンク					2
流体力学演習	ベルヌーイの定理ほか					4
熱力学演習	熱力学の第二法則					2
						計 30
学業成績の評価方法	出席と授業態度 (20 %)、期末試験 (80 %) の割合で評価する。					
関連科目	卒業研究、これまで習得してきた専門科目全般。					
教科書・副読本						
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	機械工学・電子工学・制御工学について発展的な知識をもち、それらを有機的に組み合わせ複雑な問題に対応できる。	機械工学・電子工学・制御工学の基礎的な知識を持ち、問題に対応できる。	専門分野に不得手な部分があり、問題解決能力が不十分であるが、将来的に解決できる見込みがある。	各専門分野の知識が不足しており、問題解決するには力不足である。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
流体工学 II (Fluid Mechanics II)	田村恵万 (常勤)		4	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	私たちの身の回りは、空気や水などの「流体」と総称される物質で満ちている。ここでは「流体工学 I」で学んだ知識をもとにして実際の工業上の流れへ適用した問題を解決するために必要な知識を養う。					
授業の進め方	教科書および配布するプリントを使った講義が中心となるが、理解を深めるための小テスト・問題演習・課題なども適宜行う。					
到達目標	1. 管内の流れの基礎について理解できる 2. 管路を流れる流体のエネルギー損失について理解できる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	関連科目との関係や身近な流体の現象について理解する。					2
レイノルズ数 1	流れの可視化と層流・乱流について理解する。					2
レイノルズ数 2	レイノルズ数について理解する。					2
管内流 1	円管内の層流とその速度分布について理解する。					2
管内流 2	円管内の層流の速度分布と乱流の速度分布の違いについて理解する。					2
管内流 3	ハーゲン・ポアズイユの法則について理解する。					2
管路流れの圧力損失 1	流れとエネルギー損失について理解する。					2
演習	問題を解くことにより理解度を評価し、解説により理解力を向上させる。					2
管路流れの圧力損失 2	円管内流れの管摩擦損失について理解する。					2
管路流れの圧力損失 3	管摩擦係数の求め方について理解する。					2
管路流れの圧力損失 4	ムーディ線図の使い方について理解する。					2
管路流れの圧力損失 5	管路の形状変化による損失について理解する。					2
管路流れの圧力損失 6	管路流れの総損失について理解する。					4
物体まわりの流れ	境界層について理解する。					2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の得点 (80 %) と小テストや問題演習の得点・課題の提出とその内容など (20 %) により総合的に評価する。					
関連科目	物理 I・物理 II・物理 III・基礎数学 I・基礎数学 II・微分積分・解析学基礎・工業力学・流体工学 I・熱力学 I・熱力学 II・ロボット工学実験 II・メカトロニクス III 第 2 学年以降のコース内機械工学系科目					
教科書・副読本	教科書: 「図解はじめての流体力学」田村 恵万 (科学図書出版), その他: 流体工学 I で購入する教科書と同じなので、別途購入する必要はない。					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	管内の流れの基礎について十分に理解し、正しく説明できる。	管内の流れの基礎について概ね理解し、説明できる。	管内の流れの基礎について一部を理解し、説明できる。	管内の流れの基礎を理解していなく、説明することができない。		
2	管路を流れる流体のエネルギー損失について十分に理解し、正しく説明できる。	管路を流れる流体のエネルギー損失について概ね理解し、説明できる。	管路を流れる流体のエネルギー損失について一部を理解し、説明できる。	管路を流れる流体のエネルギー損失について理解していなく、説明することができない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
熱力学 II (Thermodynamics II)	鄭宗秀 (非常勤)	4	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	熱力学は熱 (エネルギー) に関する形態変化と移動に関する知識と利用方法を体系化した学問であり、その基礎知識は、日常生活と融和する生きた学問といえる。この授業では、「熱力学 I」で学んだ知識をもとに熱力学の基礎的な知識を学び、基礎力と応用力を養う。				
授業の進め方	講義を中心とするが、理解を深めるための問題演習や小テストを適宜行う。				
到達目標	1. 気体の等圧、等温、等積、断熱変化の関係式を用いて、気体の状態変化に関する基礎的な計算を理解できる 2. 基礎的なサイクルのなす仕事量や熱効率について理解できる				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
ガイダンス	関連科目との関係や身近な熱力学に関連した事例について理解する。	2
理想気体の状態変化 1	理想気体の等圧変化について理解する。	2
理想気体の状態変化 2	理想気体の等積変化について理解する。	2
理想気体の状態変化 3	理想気体の等温変化について理解する。	2
理想気体の状態変化 4	理想気体の断熱変化について理解する。	2
理想気体の状態変化 5	理想気体のポルトロップ変化について理解する。	2
理想気体の状態変化 6	理想流体における状態量、熱、仕事について理解する。	2
演習	問題を解くことにより理解度を評価し、解説により理解力を向上させる。	2
熱力学の第 2 法則 1	熱力学の第二法則について理解する。	2
熱力学の第 2 法則 2	サイクルについて理解する。	2
熱力学の第 2 法則 3	カルノーサイクルについて理解する。	2
熱力学の第 2 法則 4	カルノーサイクルと熱効率について理解する。	2
熱力学の第 2 法則 5	クラウジウスの積分について理解する。	2
熱力学の第 2 法則 6	エントロピーについて理解する。	2
熱力学の第 2 法則 7	T-s 線図について理解する。	2
		計 30

学業成績の評価方法	定期試験の結果 (80 %) と課題などの提出状況とその内容 (20 %) により評価を行う。また、学習意欲と学習態度により減点を行う場合がある。
関連科目	物理 I・物理 II・物理 III・基礎数学 I・基礎数学 II・微分積分・工業力学・熱力学 I・流体工学 I・流体工学 II・エネルギー工学・ロボット工学実験 II 第 2 学年以降のコース内機械工学系科目
教科書・副読本	教科書: 「JSME テキストシリーズ 熱力学」日本機械学会 (日本機械学会), その他: 熱力学 I で購入する教科書と同じなので、別途購入する必要はない。

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	気体の等圧、等温、等積、断熱変化の関係式を用いて、理想気体の状態変化に関する基礎的な計算を明確に評価できる。	気体の等圧、等温、等積、断熱変化の関係式を用いて、理想気体の状態変化に関する基礎的な計算をある程度評価できる。	気体の等圧、等温、等積、断熱変化の関係式を用いて、理想気体の状態変化に関する基礎的な計算方法の理解が浅い。	気体の等圧、等温、等積、断熱変化の関係式を用いて、理想気体の状態変化に関する基礎的な計算方法を理解していない。
2	基礎的なサイクルのなす仕事量や熱効率について完全に理解し、各状態変化に対するエントロピー変化を明確に評価できる。	基礎的なサイクルのなす仕事量や熱効率について理解し、各状態変化に対するエントロピー変化を理解している。	基礎的なサイクルのなす仕事量や熱効率についての理解と、各状態変化に対するエントロピー変化に対する理解が浅い。	基礎的なサイクルのなす仕事量や熱効率についての理解と、各状態変化に対するエントロピー変化に対する理解をしていない。

平成 29 年度 ものづくり工学科 シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
卒業研究 (Graduation Study)	ロボット工学コース教員 (常勤)		5	8	通年 8 時間	必修
授業の概要	高専本科 5 年間にわたる一般教育・専門教育の総仕上げとして、各分野の調査・実験考察など検討を通じて、創造性、問題解決能力を養うとともに自主的研究、開発、発表能力を養う。					
授業の進め方	ゼミナールに引き続き研究室に所属して指導教員から直接指導を受ける。自主的に学習、実験、研究を行うことを重視し 1 年間の最後にその成果を卒業論文にまとめ、さらに卒業研究発表会で発表する。					
到達目標	1. 研究力、応用力、専門知識を向上させ、研究を遂行できる。 2. 考察力、表現力を身に付け、研究成果を発表できる。					
学校教育目標との関係	E (創造力) 地域産業の発展に貢献するため、課題探求能力を有し、設定した課題に向かって果敢に挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
指導教員	テーマ					
奥平研 田村研 根本研 源研 大貫研 笠原研 鈴木 (拓) 研 瀬山研 堀研 宮川研 山本 (広) 研	ロボット、自動機械に適した直流電源回路に関する研究 ロボット開発のための流れの可視化による流体现象の研究 動力伝達装置の設計・製作・評価 手術ロボットにおけるマン・マシンインタフェースの研究 材料に特化したロボット開発のための加工・分析・挙動解析に関する研究 二足歩行ロボットの設計・製作 異方性や微細組織を考慮した材料の解析に関する研究 3Dプリンタを利用した歯車製造の研究/ポンプ用特殊歯形歯車の研究 災害時被災者探索ロボットに関する研究 疲労き裂の余寿命診断および余寿命延命化対策 検査用ロボットの要素技術に関する研究 計 240 時間					
学業成績の評価方法	絶対評価、取り組み 40 %、卒業論文 30 %、研究発表 30 %とする。					
関連科目	ロボット工学コースの全科目					
教科書・副読本	その他: 各指導教員の指示による					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	研究力、応用力、専門知識を十分に向上させ、研究を遂行できる。	研究力、応用力、専門知識を概ね向上させ、研究を遂行できる。	研究力、応用力、専門知識を一部向上させ、研究を遂行できる。	研究力、応用力、専門知識の向上がみられず、研究を遂行できない。		
2	考察力、表現力を十分に身に付け、研究成果を発表できる。	考察力、表現力を概ね身に付け、研究成果を発表できる。	考察力、表現力を最低限身に付け、研究成果を発表できる。	考察力、表現力を身に付けられず、研究成果を発表できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
機械力学 II (Mechanical Dynamics II)	吉田喜一 (非常勤)		5	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	近年、機械が高速化、高精度化すると機械振動は機械の性能低下につながる。このような振動を防止し、問題を解決することも振動を学ぶ一つの目的となっている。そこで機械力学 II では機械振動学の理論について理解を深める。4 年次では 3 年次に引き続き、2 自由度系の振動、多自由度の振動、連続体の振動を学ぶことで、より深く振動について学ぶ。					
授業の進め方	教科書を使った講義を中心に行う。また、理解を深めるために演習を取り入れる。					
到達目標	1. 回転体の振動を理解し、計算できる。 2. 2 自由度系の自由振動と強制振動を理解し、計算できる。 3. 多自由度系の振動を理解し、計算できる。 4. 連続体の振動 (弦の振動、棒の振動、ねじり振動、はりの曲げ振動) を理解し、計算できる。					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
回転体の振動	回転体の危険速度について学ぶ 不釣り合いによる励振を受ける振動を学ぶ 回転体の釣合せを学ぶ					6
2 自由度系の振動	固有振動数および固有振動モードについて学ぶ 力入力/変位入力を受ける 2 自由度系の強制振動を学ぶ					8
多自由度系の振動	多自由度系の自由振動/強制振動について学ぶ					6
連続体の振動	弦の振動、棒の縦振動、棒のねじり振動、はりの曲げ振動について学ぶ					6
まとめ	演習問題を解き、復習を行う。					4
						計 30
学業成績の評価方法	合計 2 回の定期試験および授業中に出される課題から総合的に判断する。定期試験の点数および課題の評価の比率は 8 : 2 とする。					
関連科目	機械力学 I・工業力学・機械設計法 I・機械設計法 II・ロボット工学実験 II					
教科書・副読本	教科書: 「機械力学」青木 繁 (コロナ社)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	「知識」と「理解」を応用して、振動を考慮した設計ができる。	回転体の振動を理解し、計算できる。	回転体に対する運動方程式を解き、その解き方の知識を有する。	回転体に対する運動方程式を立てることができない。また、その解き方の知識を有していない。		
2	「知識」と「理解」を応用して、振動を考慮した設計ができる。	線形 2 自由度系の振動に対する固有振動数や固有振動モードの求め方および自由振動・強制振動を理解している。	線形 2 自由度系の振動に対する運動方程式を解き、その解き方の知識を有する。	線形 2 自由度系の振動に対する運動方程式を立てることができない。また、その解き方の知識を有していない。		
3	「知識」と「理解」を応用して、振動を考慮した設計ができる。	線形多自由度系の振動に対する固有振動数や固有振動モードの求め方を理解している。	線形多自由度系の振動に対する運動方程式を解き、その解き方の知識を有する。	線形多自由度系の振動に対する運動方程式を立てることができない。また、その解き方の知識を有していない。		
4	「知識」と「理解」を応用して、振動を考慮した設計ができる。	連続体の振動を理解し、計算できる。	連続体の振動に対する運動方程式を解き、その解き方の知識を有する。	連続体の振動に対する運動方程式を立てることができない。また、その解き方の知識を有していない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
過渡現象論 (Transient Analysis)	奥平鎮正 (常勤)	5	1	前期 2時間	必修
授業の概要	機械系や電気電子回路の過渡的な動作を理解し、ロボット制御のための基礎理論を学習する。また、機械系の動作は電気回路理論により解析できることを学ぶ。				
授業の進め方	理解を深めるために講義だけでなく演習を多く取り入れる。課題の提出も課す。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 定数係数線形微分方程式の解の物理的意味を理解できる。 2. 質量をもつ物体、機械抵抗、バネからなる機械系の過渡現象を理解できる。 3. 電気抵抗、コンデンサ、インダクタからなる電気回路の過渡現象を理解できる。 4. 機械系と電気系の類似性を理解できる。 5. 機械系を電気系に置き換えて過渡現象を解析できる。 				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
ガイダンス及び線形微分方程式	この授業のシラバス説明、過渡現象の意味、定数係数線形一階微分方程式の解の物理的意味の理解	4
単エネルギー機械系	質量をもつ物体と機械抵抗からなる機械系の過渡現象解析	4
無損失複エネルギー機械系	質量をもつ物体とバネからなる機械系の過渡現象解析	4
有損失複エネルギー機械系	質量をもつ物体とバネ、機械抵抗からなる機械系の過渡現象解析	2
中間時点でのまとめ	中間時点でのまとめと復習演習	2
電気系と機械系の類似性	電気系と機械系の類推関係の理解	2
単エネルギー回路	機械系との対応を考慮した R-L 回路、R-C 回路の過渡回路解析	4
無損失複エネルギー回路	機械系との対応を考慮した L-C 回路の過渡回路解析	4
有損失複エネルギー回路	機械系との対応を考慮した R-L-C 回路の過渡回路解析	2
期末試験の解答・解説	期末試験の解答・解説	2
		計 30

学業成績の評価方法 2回の定期試験の得点と課題の提出状況から総合的に決定する。定期試験得点と課題提出点の比率は7:3とする。

関連科目 電気回路 II・制御工学 I・制御工学 II・電気機器制御工学

教科書・副読本 その他: 教科書は使用せず

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	定数係数線形微分方程式の解の物理的意味を深く理解し、内容を詳細に説明できる。	定数係数線形微分方程式の解の物理的意味を理解し、内容を説明できる。	定数係数線形微分方程式の解の物理的意味を概ね理解し、内容を簡潔に説明できる。	定数係数線形微分方程式の解の物理的意味を理解しておらず、内容を説明できない。
2	質量をもつ物体、機械抵抗、バネからなる機械系の過渡現象を深く理解し、内容を詳細に説明できる。	質量をもつ物体、機械抵抗、バネからなる機械系の過渡現象を理解し、内容を説明できる。	質量をもつ物体、機械抵抗、バネからなる機械系の過渡現象を概ね理解し、内容を簡潔に説明できる。	質量をもつ物体、機械抵抗、バネからなる機械系の過渡現象を理解しておらず、内容を説明できない。
3	電気抵抗、コンデンサ、インダクタからなる電気回路の過渡現象を深く理解し、内容を詳細に説明できる。	電気抵抗、コンデンサ、インダクタからなる電気回路の過渡現象を理解し、内容を説明できる。	電気抵抗、コンデンサ、インダクタからなる電気回路の過渡現象を概ね理解し、内容を簡潔に説明できる。	電気抵抗、コンデンサ、インダクタからなる電気回路の過渡現象を理解しておらず、内容を説明できない。
4	機械系と電気系の類似性を深く理解し、内容を詳細に説明できる。	機械系と電気系の類似性を理解し、内容を説明できる。	機械系と電気系の類似性を概ね理解し、内容を簡潔に説明できる。	機械系と電気系の類似性を理解しておらず、内容を説明できない。
5	機械系を電気系に置き換えて過渡現象を正しく、詳細に解析できる。	機械系を電気系に置き換えて過渡現象を解析できる。	機械系を電気系に置き換えて過渡現象解析に取り組むことができる。	機械系を電気系に置き換えた過渡現象解析に取り組むことができない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
計測工学 I (Measurements I)	富田宏貴 (常勤)	5	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	ものづくりにおいて、精度と信頼性の高い機械や機器を製作するためには、部品の寸法や機器の性能を測定し、正しく評価することが重要である。計測技術は産業現場で必要不可欠である。本講義では、計測の基礎となる測定の手段・方法、測定機器の構造・原理、測定誤差の要因と低減方法等について講義する。				
授業の進め方	講義を主とした授業を行う。授業中の演習は適宜実施する。				
到達目標	1. 測定誤差の原理の理解と、測定誤差を正しく評価できる。 2. 基本的な測定器の構造が理解できる。 3. 各種測定の原理が理解できる。				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
授業の概要説明	授業の概要について説明する。	2
基本単位と組立単位	単位の仕組みについて学習する。	2
単位系	絶対単位系と工学単位系について学習する。	2
次元と次元解析	単位と次元の関係、次元を用いた運動解析について学習する。	2
偏位法と零位法	直接測定と間接測定、偏位法と零位法について学習する。	2
測定と誤差	誤差の定義と系統誤差について学習する。	4
測定値の取り扱い	測定値の統計的意味について学習する。	2
誤差の法則	偶然誤差の性質と扱い方について学習する。	2
誤差伝播の法則	間接測定における誤差伝播について学習する。	4
長さ測定における誤差	長さ測定における誤差要因について学習する。	2
アッペの原理	アッペの原理について学習する。	2
計測工学の応用と実例	計測工学に関する応用例や実用例について学習する。	2
期末試験	期末試験の実施	2
		計 30

学業成績の評価方法	授業態度、出席、定期試験を総合的に判定して成績を評価する。出席状況および授業態度と定期試験の評価比率は 3 : 7 とする。定期試験は中間試験と期末試験の 2 回を実施する。
-----------	---

関連科目	専門科目全般
------	--------

教科書・副読本	教科書: 「機械系教科書シリーズ 8 計測工学」前田 良昭、木村 一郎、押田 至啓 (コロナ社)
---------	--

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	測定誤差の原理を理解し、測定誤差の低減方法について説明することができる。	測定誤差の原理を理解した上で測定誤差を正しく評価し、誤差の原因を突き止めることができる。	測定誤差の原理を理解し、測定誤差を正しく評価できる。	測定誤差の原理が理解できない。
2	基本的な測定器の構造を理解し、測定誤差の発生要因と低減方法を説明することができる。	基本的な測定器の構造を理解し、測定器の長所・短所を説明することができる。	基本的な測定機の構造を理解できる。	基本的な測定器の構造を理解できない。
3	各種測定の原理を理解し、測定誤差の発生要因と低減方法を説明することができる。	各種測定の原理を理解し、実例と適切に関連付けて説明することができる。	各種測定の原理が理解できる。	各種測定の原理が理解できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
センサ工学 I (Sensor Engineering I)	大島 覚 (非常勤)		5	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	現在では家電、自動車、など様々な製品でセンサが使用されており、現代生活になくはならないものである。本講義では基本的なセンサの種類や工業的な使用法、応用方法を解説する。					
授業の進め方	講義と單元ごとに行う確認プリントにより講義を進める。必要に応じて小テストおよび追試を行う。					
到達目標	1. センサの種類について理解できる 2. センサの基本回路について理解できる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
センサ概論	センサとはセンシングの基本を理解する。					2
固体電子工学の基礎	センサに利用されている物質の性質を理解する。					4
光センサの概要	光センサの概要の理解をする。					2
フォトダイオード	フォトダイオード、フォトトランジスタの原理を理解する。					2
CdS、赤外線センサ	CdS、赤外線センサの原理を理解する。					2
磁気センサとは	磁気センサの概要について、磁気スイッチについての原理と応用を行う。					2
ホール素子の原理	ホール素子の原理と特性、検出回路を理解する。					2
温度センサとは	温度センサの種類と概要について理解する。					2
サーミスタの原理	サーミスタの原理と応用について理解する。					2
熱電対の原理	熱電対の原理と応用について理解する。					2
湿度センサ	湿度センサの応用回路について理解する。					2
超音波センサ	超音波センサの原理と応用について理解する。					2
圧力センサ	圧力センサの回路/半導体圧力センサの動作原理について理解する。					2
センサ特性 (まとめ)	センサ特性について理解する。					2
						計 30
学業成績の評価方法	授業態度・出席状況を 10 %，課題提出を 10 %，定期試験を 80 % の比率で評価する。					
関連科目	電気回路 I・電子回路 I・電気回路 II・電子回路 II・センサ工学 II 第 2 学年以降のコース内専門科目全般					
教科書・副読本	教科書: 「基礎センサ工学」稲荷隆彦 (オーム社), その他: Handbook of Modern Sensors 4th Ed., プリントを併用して行う。					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	講義の中で取り上げたセンサの動作原理とその応用回路の動作について説明できる	講義の中で取り上げた MEMS センサの動作原理と応用回路の特徴を理解できる	色々な半導体センサの動作原理とその名称を理解できる	計測システムの構成について原理を説明できない		
2	ロボットの制御に適したセンサの未来予測とその特徴を説明できる	ロボットの制御に適したセンサの特徴を説明できる	どのようなセンサがロボットに適用されているか説明できる。	ロボットに適用されているセンサの種類について説明できない		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
制御工学 I (Control Engineering I)	山本広樹 (常勤)		5	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	制御理論は、ロボットを含む様々な自動機械を目的に沿って動作させるために必要な基礎技術である。この授業では、古典制御理論におけるフィードバック制御理論を理解するために必要な、ラプラス変換を利用した制御系の表現法 (伝達関数) について学習する。また、この表現法を利用し、システムの時間応答について考える。					
授業の進め方	講義と演習を交えながら授業を行う。					
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 基本的ラプラス変換ができる。 2. ブロック線図の基本的な変形操作を行うことができる。 3. 簡単な伝達関数の時間応答を求めることができる。 4. フィードバック制御について簡単な説明ができる。 					
学校教育目標との関係						
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の進め方について理解する。					2
制御系のモデル化	フィードバック制御の誕生した歴史と、自動制御の種類について知る。					2
ラプラス変換と伝達関数	制御対象となるシステムを微分方程式で表現する「モデル化」について理解する。					2
システムモデルとブロック線図	基本的関数のラプラス変換及び逆ラプラス変換を覚える。					2
比例・積分・微分要素の時間応答	システムの入出力と伝達関数の概念を理解する。					4
中間試験の答案返却及び解説 前半のまとめ	制御対象となるシステムをブロック線図で表現する方法を理解する。					4
一次要素の時間応答	ブロック線図の基本的な変形操作を覚える。					4
二次要素の時間応答	ブロック線図の基本的要素 (比例・積分・微分要素) の時間応答を求め、その特徴を理解する。					4
フィードバックの効果と古典制御	中間試験に関する模範解答とその解説を聞き、理解が十分でなかった事項を認識する。					2
中間試験の答案返却及び解説 後半のまとめ	前半の授業内容について、要点を確認する。					4
	一次遅れ要素、一次進み要素の時間応答を求め、その特徴を理解する。					4
	二次遅れ要素の時間応答を求め、その特徴を理解する。					4
	フィードバックとシステムの振る舞いについて考える。					4
	フィードバック制御の考え方を理解する。					4
	期末試験に関する模範解答とその解説を聞き、理解が十分でなかった事項を認識する。					2
	後半の授業内容について、要点を確認する。					2
						計 30
学業成績の評価方法	中間試験と期末試験の平均点 (50 %) 及び、演習の評価点 (50 %) を総合して評価する。なお、演習の評価点には、授業中の取組み姿勢に対する評価を含む。					
関連科目	制御工学 II・制御工学 III					
教科書・副読本	教科書: 「制御工学」 下西二郎・奥平鎮正 (コロナ社)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	簡単な有理関数に対する逆ラプラス変換を求めることができる。	2 階の微分方程式について、そのラプラス変換を求めることができる。	指数関数と三角関数のラプラス変換結果を答えることができる。	指数関数と三角関数のラプラス変換結果を答えることができない。		
2	基本結合法則と基本等価変換を利用したブロック線図の単純化ができる。	ブロック線図の基本等価変換を行うことができる。	ブロック線図の基本結合法則を利用した単純化を行うことができる。	ブロック線図の基本結合法則を利用した単純化を行うことができない。		
3	二次遅れ系のステップ応答を求めることができる。	一次遅れ系のステップ応答を求めることができる。	一次遅れ要素のインパルス応答を求めることができる。	一次遅れ要素のインパルス応答を求めることができない。		
4	自動制御系の基本構成について、フィードバックによる効果を説明できる。	自動制御系の基本構成について、各要素の呼称を答えることができる。	フィードバックの意味を説明できる。	フィードバックの意味を説明できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
制御工学 II (Control Engineering II)	笠原美左和 (常勤)		5	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	制御工学は、ロボット等に代表される自動機械を、ある目的にそって動作させる必要な理論である。この授業では、周波数領域における伝達関数（周波数応答）の特性について学ぶ。					
授業の進め方	講義を中心として、理解を深めるために演習を多く取り入れる。					
到達目標	1. 制御要素の周波数応答について理解することができる。 2. 無駄時間を含む制御系の周波数応答について理解することができる。					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	講義の進め方や評価方法について説明する。					1
時間応答の復習	一次遅れ要素、二次遅れ要素のステップ応答の理解と確認を行う。					1
周波数応答とは	周波数応答について基本的な概念を理解させる。					2
基本伝達関数の周波数応答	比例、積分、微分要素のボード線図、ナイキスト線図を書き、特性を理解する。					4
一次要素の周波数応答	一次遅れ、一次進み要素のボード線図、ナイキスト線図を書き、特性を理解する。					4
基本要素と一次要素の組み合わせで構成される系の周波数応答	基本要素と一次要素の組み合わせで構成される系のボード線図を書き、特性を理解させる。					6
二次要素の周波数応答	二次要素のボード線図、ナイキスト線図を書き、特性を理解する。					4
演習	excel を用いて、周波数応答を作成し、特性を理解させる。					6
期末試験	答案の返却と解説					2
						計 30
学業成績の評価方法	出席・授業態度 (10%) と課題 (30%)、試験 (60%) により評価する。					
関連科目	制御工学 I・制御工学 III					
教科書・副読本	教科書: 「制御工学」 下西二郎・奥平鎮正 (コロナ社)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	制御要素の周波数応答について十分に理解することができる。	制御要素の周波数応答について概ね理解することができる。	制御要素の周波数応答について一部理解することができる。	制御要素の周波数応答について理解することができない。		
2	無駄時間を含む制御系の周波数応答について十分に理解することができる。	無駄時間を含む制御系の周波数応答について概ね理解することができる。	無駄時間を含む制御系の周波数応答について一部理解することができる。	無駄時間を含む制御系の周波数応答について理解することができない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
メカトロニクス II (Mechanics and Electronics II)	堀滋樹 (常勤)		5	1	前期 2 時間	必修
授業の概要	近年、多くの機械には電子回路が組み込まれ、制御されている。このようなメカトロニクスの概念、基礎となる要素技術について講義を行う。					
授業の進め方	資料を必要に応じて配布する講義を中心とする。					
到達目標	1. メカトロニクスの基本概念を習得することができる。 2. メカトロニクスの要素技術としての様々な機構や代表的なセンサを理解することができる。					
学校教育目標との関係						
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	言葉の定義、典型例、構成される技術分野等について学習する。					2
メカトロニクスとは						
メカトロニクス出現の背景	求められた歴史的背景と進展について理解する。					2
メカトロニクスの構成要素	メカトロニクスを構成する要素を典型的な例により学習する。					2
線形変換機構	線形変換機構として、歯車、巻掛け伝動、送りねじ等の学習。					2
線形変換機構の入出力関係	入出力関係として、平行、直角、一直線上等を習得する。					2
中間試験						2
(中間試験の解答・解説)						2
非線形変換機構	非線形変換機構として、カム、ゼネバ、リンク機構等の理解。					2
位置の計測	マイクロスイッチ、光電スイッチ等について学習する。					2
変位の計測	ポテンショメータ、レゾルバ、エンコーダ等について学ぶ。					2
速度の計測	タコジェネレータ、デジタル微分による手法を習得する。					2
加速度の計測	サイズモ系、ひずみゲージ式加速度センサによる計測法の理解。					2
力の計測	ひずみゲージ、力・圧力・トルクの変換器の計測を学習する。					2
期末試験						2
(期末試験の解答・解説)						2
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験の得点、授業態度と出席状況により総合的に評価する。					
関連科目	メカトロニクス I					
教科書・副読本	教科書: 「メカトロニクス入門 第2版」土谷 武士、深谷 健一 (森北出版), 副読本: 「入門電子機械」安田仁彦 監修, 田中泰孝, 都筑順一, 市川繁富, 平井重臣 編 (コロナ社)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	メカトロニクスの基本概念を十分に理解できる。	メカトロニクスの基本概念を概ね理解できる。	メカトロニクスの基本概念を一部理解できる。	メカトロニクスの基本概念を理解できない。		
2	メカトロニクスの要素技術としての様々な機構や代表的なセンサを十分に理解できる。	メカトロニクスの要素技術としての様々な機構や代表的なセンサを概ね理解できる。	メカトロニクスの要素技術としての様々な機構や代表的なセンサを一部理解できる。	メカトロニクスの要素技術としての様々な機構や代表的なセンサを理解できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
メカトロニクス III (Mechanics and Electronics III)	西海孝夫 (非常勤)		5	1	後期 2 時間	必修
授業の概要	ロボット・NC 工作機械・各種自動機・航空機・建設機械・自動車等では、制御信号や検出信号を利用して、動力の伝達や制御において自由度とパワーのある油空圧によりメカトロニクス化が図られている。本講義では、特に油圧に焦点をあて、その原理・機構や制御法について学ぶとともに、様々な応用事例について学習する。					
授業の進め方	教科書および配布資料を使用した講義を中心とする。					
到達目標	1. メカトロニクスに不可欠な油空圧の基礎知識を習得することができる。 2. 油圧機器の内部構造と原理を理解し、油圧制御とは何かについて習得することができる。 3. 機械的エネルギーと流体エネルギーとの変換について習得することができる。					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
油空圧とは何か?	油空圧の歴史、パスカルの原理と動力伝達、油空圧の特徴、油空圧システムの仕組み、油空圧の応用分野と技術動向について理解する。					4
流体と流れ	圧力の性質、作動油の種類と性質、作動油の流れについて理解する。					4
ポンプ	容積式ポンプの構造と作動原理、定容量形ポンプ (ギヤポンプ、ねじポンプ、ペーンポンプ、ピストンポンプ、可変容量形ポンプについて理解する。					6
アクチュエータ	シリンダ、油圧モータ、揺動形アクチュエータについて理解する。					6
制御弁	ポペット弁とスプール弁、方向制御弁、圧力制御弁、流量制御弁、電気操作弁 (サーボ弁) について理解する。					4
そのほかの機器と要素	アキュムレータ、フィルタ、熱交換器、油タンク、圧力測定器、配管、電動機などについて理解する。					2
サーボシステム	油圧サーボ機構を用いて行う位置・角度制御、速度制御などについて理解する。					4
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験の成績と平常点 (演習問題、出席状況、受講態度) を総合的に評価する。					
関連科目						
教科書・副読本	教科書: 「絵とき「油圧」基礎のきそ」西海孝夫 (日刊工業新聞社), その他: 講義時にプリント配布					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	メカトロニクスに不可欠な油空圧の基礎知識を十分に理解できる。	メカトロニクスに不可欠な油空圧の基礎知識を概ね理解できる。	メカトロニクスに不可欠な油空圧の基礎知識を一部理解できる。	メカトロニクスに不可欠な油空圧の基礎知識を理解できない。		
2	油圧機器の内部構造と原理、および油圧制御とは何かについて十分に理解できる。	油圧機器の内部構造と原理、および油圧制御とは何かについて概ね理解できる。	油圧機器の内部構造と原理、および油圧制御とは何かについて一部理解できる。	油圧機器の内部構造と原理、および油圧制御とは何かについて理解できない。		
3	機械的エネルギーと流体エネルギーとの変換について十分に理解できる。	機械的エネルギーと流体エネルギーとの変換について概ね理解できる。	機械的エネルギーと流体エネルギーとの変換について一部理解できる。	機械的エネルギーと流体エネルギーとの変換について理解できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学 II (Robotics II)	源雅彦 (常勤)	5	2	通年 2 時間	必修
授業の概要	作業型ロボット (産業ロボット) あるいは走行型ロボット (搬送ロボット、歩行ロボット) を設計、あるいは制御するためには、「ヤコビ行列」、「運動学」、「動力学」に関する基礎知識を習得する必要がある。分かりやすい実例をもとに理論の解説を進めるが、基礎的な例題を学生自らに解かせることにより習得すべき理論の理解を、いっそう深めるよう講義を進める。				
授業の進め方	配布資料に基づき、理論に関する講義を進めるが、理論の理解を深めるために、基礎的な問題演習を適時実施する。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. ロボットアームの座標変換やヤコビ行列について理解できる。 2. ロボットアームの「運動学」や「静力学」について理解できる。 3. ロボットアームの「動力学」に関して理解できる。 4. 移動ロボットの「運動学」について理解できる。 				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
ガイダンス	シラバスを理解させる。ロボットを設計するための基本概念について理解させる。	2			
逆運動学	同次変換行列を用いた多関節ロボットアームの逆運動学計算を理解させる	4			
ヤコビ行列	<ol style="list-style-type: none"> 1. ヤコビ行列の概念について理解させる。 2. ヤコビ行列を用いた分解速度制御について理解させる。 3. 2次元アームのヤコビ行列計算について理解させる。 4. DHパラメータを用いた運動学計算に基づく、3次元アームのヤコビ行列計算を理解させる。 5. ヤコビ行列に基づく特異姿勢の概念を理解させる。 6. ヤコビ行列に基づく逆運動学 (逐次計算法) を理解させる。 7. ヤコビ行列に基づく静力学 (仮想仕事の原理) を理解させる。 	4 2 4 4 4 2 4			
動力学	<ol style="list-style-type: none"> 1. ラグランジュ法について理解させる。 2. ロボットアームの動力学 (ラグランジュ法) について理解させる。 3. ロボットアームの動力学 (ニュートン・オイラー法) について理解させる。 4. 慣性テンソルについての概念を理解させる。 	4 4 4 4			
パラメータ同定	ロボットアームのパラメータ同定について理解させる。	2			
移動ロボット	<ol style="list-style-type: none"> 1. 移動ロボットの運動学について理解させる。 2. 移動ロボットの基本的なフィードバック制御について理解させる。 3. 2足歩行ロボットの歩行原理について理解させる。 4. 多足歩行ロボットの機構について理解させる。 	2 2 2 2			
ロボットアームの基本的制御	<ol style="list-style-type: none"> 1. ロボットアームの基礎的なフィードバック制御について理解させる。 2. ロボットアームの軌道制御について理解させる。 	2 2			
		計 60			
学業成績の評価方法	「定期試験」と「授業中に実施する問題演習 (小テスト)」, 「授業態度」の成績を、5:4:1 で評価する。定期試験は期末試験のみ実施する。また成績不振者には追試験あるいは追加課題を課す場合がある。				
関連科目	ロボット工学概論及び実習・ロボット工学 I				
教科書・副読本	その他: 講義資料はプリント配布				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	ロボットアームの座標変換やヤコビ行列について十分理解できる。	ロボットアームの座標変換やヤコビ行列について理解できる。	ロボットアームの座標変換やヤコビ行列について概ね理解できる。	ロボットアームの座標変換やヤコビ行列について理解できない。
2	ロボットアームの「運動学」や「静力学」について十分理解できる。	ロボットアームの「運動学」や「静力学」について理解できる。	ロボットアームの「運動学」や「静力学」について概ね理解できる。	ロボットアームの「運動学」や「静力学」について理解できない。
3	ロボットアームの「動力学」に関して十分理解できる。	ロボットアームの「動力学」に関して理解できる。	ロボットアームの「動力学」に関して概ね理解できる。	ロボットアームの「動力学」に関して理解できない。
4	移動ロボットの「運動学」について十分理解できる。	移動ロボットの「運動学」について理解できる。	移動ロボットの「運動学」について概ね理解できる。	移動ロボットの「運動学」について理解できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学実習 IV (Practice in Robotics IV)	源雅彦(常勤)・堀滋樹(常勤)・山本広樹(常勤)・呉民愛(非常勤)	5	2	前期 4時間	必修
授業の概要	4年次のロボット工学実習Ⅲにおいて製作した、倒壊した家具などを持ち上げるような災害救助などに利用可能な「自走式ジャッキロボット」の制御回路を製作する。モータドライバ、センサ回路、組み込みマイコンによる制御回路の製作を通して、ロボット製造におけるエレクトロニクスと制御プログラムの領域での包括的な技能の習得を目指す。				
授業の進め方	2グループ編成で実施し、ローテーションによりそれぞれの実習を行う。 1. 1グループの中の各班で1台の自走式ジャッキロボットに対して、各自がモータドライバ、センサ回路、組み込みマイコンによる制御回路を製作し、自走させるまでの実習を体験する。全ての回路やプログラムを組み上げた後、各自、自走の確認を行う。 2. もう1グループ中の各班で1リンク系ロボットの製作、フィードバック制御を構築する。				
到達目標	1. モータドライバ：モータドライバ回路の構成や仕組みを理解できる 2. センサ回路：測距センサを用いた回路の構成・仕組みを理解できる 3. 自走制御：自走の制御切り替えなどにより信号を制御することができる 4. 組み込みマイコンによる制御回路を制作することができる 5. 微分・積分プログラムの作成ができる 6. 制御プログラムの作成ができる				
学校教育目標との関係	E(創造力) 地域産業の発展に貢献するため、課題探求能力を有し、設定した課題に向かって果敢に挑戦できる技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
ガイダンス	実習内容の概要、「自走ジャッキロボット」及び「1リンク系ロボット」を制御するのに必要な回路に関する説明等	4
テーマⅠ 自走式ジャッキロボットに関する実験	モータドライバ回路、センサ回路等を設計、製作する。組み込みマイコンによる制御回路を製作し、自走させるまでの実習を体験する。全ての回路やプログラムを組み上げた後、各自、自走の確認を行う。	28
テーマⅡ 1リンク系ロボットの制御実験	モデル状態フィードバック制御ゲインを設計し、制御ソフトと制御回路を用いて1リンク系ロボット制御実験を行う。	28
		計 60
学業成績の評価方法	出席状況および実習態度、各課題の習熟度、提出物について担当教員による採点により総合評価する。	
関連科目	メカトロニクスⅠ・メカトロニクスⅡ ロボット工学実習Ⅲ	
教科書・副読本	その他: プリント教材等を必要に応じて配布する。	

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	モータドライバ回路の構成や仕組みを十分に理解できる。	モータドライバ回路の構成や仕組みを概ね理解できる。	モータドライバ回路の構成や仕組みを一部理解できる。	モータドライバ回路の構成や仕組みを理解できない。
2	ポテンショメータや測距センサを用いた回路の構成・仕組みを十分に理解できる。	ポテンショメータや測距センサを用いた回路の構成・仕組みを概ね理解できる。	ポテンショメータや測距センサを用いた回路の構成・仕組みを一部理解できる。	ポテンショメータや測距センサを用いた回路の構成・仕組みを理解できない。
3	自走の制御切り替えなどにより信号を十分に制御することができる。	自走の制御切り替えなどにより信号を概ね制御することができる。	自走の制御切り替えなどにより信号を一部制御することができる。	自走の制御切り替えなどにより信号を制御することができない。
4	組み込みマイコンによる制御回路を十分に制作することができる。	組み込みマイコンによる制御回路を概ね制作することができる。	組み込みマイコンによる制御回路を一部制作することができる。	組み込みマイコンによる制御回路を制作することができない。
5	微分・積分プログラムを十分に作成することができる。	微分・積分プログラムを概ね作成することができる。	微分・積分プログラムを一部作成することができる。	微分・積分プログラムを作成することができない。
6	制御プログラムを十分に作成することができる。	制御プログラムを概ね作成することができる。	制御プログラムを一部作成することができる。	制御プログラムを作成することができない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ロボット工学演習 (Robotics Practice)	瀬山夏彦 (常勤)	5	2	通年 2時間	必修
授業の概要	前期は物理、機械工学、電子工学等の基礎的な問題の復習と高度な問題の演習を行う。後期は、プレゼンテーションの方法について学び、実際に発表を行い、発表の計画から講演までの一連の流れを体験する。				
授業の進め方	前期はこれまで学習した関連科目の練習問題を解き、復習と確認を行う。毎回の演習で配布する問題と自分の解答を綴じるファイルを用意しておくこと。後期はプレゼンテーション練習を中心に行う。制作中のポスターやスライドのデータは各自が責任をもってバックアップすること。				
到達目標	1. (前期) 機械工学、電子工学、制御工学分野全般の問題を解くことができる。 2. (後期) スライドやポスターを用いた学術発表の技術を習得し、資料作成から講演、質疑応答までをこなすことができる。				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
【前期】 (全体の目標)	下記の項目について、基本を理解し発展的な応用力を備えること。				
工業力学演習	静力学、運動学、動力学	2			
材料力学演習	はりの曲げ、ねじり	4			
電気・電子回路演習	回路全般	2			
機械工作法演習	切削・研削	2			
材料学演習	結晶構造、平衡状態図	2			
機械設計法演習	ねじと歯車	2			
メカトロニクス演習	機械と電子のアナロジー	2			
機講学演習	4 節リンク	2			
制御工学演習	フィードバック回路	2			
機械力学演習	1 自由度の固有振動数計算	2			
機械力学演習	2 自由度振動系	2			
水力学演習	ベルヌーイの定理	2			
熱力学演習	熱力学第 2 法則とサイクル	2			
前期末試験		2			
【後期】 (全体の目標)	「よりよいプレゼンテーション」とはどのようなものかを理解している。プレゼンテーションの企画から発表までを実行できる。				
ガイダンスと班分け		2			
①座学(～⑤ポスター制作と発表)	ポスター発表の流れ、ポスター制作時の考え方を理解していること。	2			
②構成の決定と原稿作成	発表課題に対応した発表内容、話の流れを決定し、ポスターの内容と構成を決定できる。	2			
③ポスター制作	前回定めた構成を基に、発表に使用するポスターを制作する。	4			
④ポスター発表会	制作したポスターを使用して、プレゼンテーションを行い、講演から質疑応答まで一連の手順を実行できる。	2			
⑤表彰・講評	ポスター発表を相互に評価し、良かった点や反省点を整理し、次回以降の発表に生かすことができる。	2			
①座学(～⑤スライド制作と口頭発表)	口頭発表の特徴とスライド制作についてのノウハウを理解している。	2			
②班分け・題目決定	口頭発表を行うグループを決定し、課題に基づき発表概要と題目を決定する。	2			
③スライド作成	前回決定した題目と概要に基づき、必要な資料を収集し、口頭発表に使用するスライドを制作する。	6			
④口頭発表会	スライドを用いて講演を行い、講演から質疑応答までの一連の手順を実行できる。お互いの発表を比較して、長所と短所を確認する。	4			
⑤表彰・講評	口頭発表を相互に評価し、良かった点や反省点を整理し、プレゼンテーションの現場に生かすことができる。	2			
計 60					
学業成績の評価方法	(前期) 出席と課題の取り組み (20%)、期末試験 (80%)、(後期) 出席と作業への参加 (10%)、ポスター発表 (40%)、口頭発表 (50%)、前後期の平均成績を学年末成績とする。				
関連科目	これまでに学んだ全ての専門科目、卒業研究				
教科書・副読本	教科書: 「理系のための口頭発表術」ロバート・R・H・アンホルト (講談社)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	各専門分野の発展的な知識を持ち、それぞれの知識を有機的に組み合わせて、より複雑な問題に取り組むことができる。	各専門分野の基礎的な問題を解くことができ、基礎的な知識を有しているとみとめられる。	いくつかの専門分野の知識が不足しており、当該分野の問題を解くことができないが、今後の努力によって改善できる見込みがある。	専門分野の知識が極度に不足しており、各分野の問題を解くことができない。
2	プレゼンテーション能力に関する発展的な技術を有しており、聴講者に誠意をもって応対し、自分の講演内容を理解させることができる。また、質疑応答を的確にこなし、聴講者と議論を深めることができる。	プレゼンテーション能力に関するひとつおりの技術を有しており、聴衆に自分の講演内容を理解させ、質疑応答を無難にこなし、聴講者を満足させることができる。	プレゼンテーションに関する最低限の技術を有し、聴衆に比較的単純な講演内容を理解させることができ、質問に答えることができる。	プレゼンテーション能力に極度の不足があり、講演者として聴衆に自分の考えを伝えることが全くできず、質疑応答が成立しない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
数値解析 II (Numerical Analysis II)	永野隆敏 (非常勤)	5	1	前期 2 時間	選択
授業の概要	ロボットなど複雑な形状、構造を設計、解析するためには、数値計算の手法が必要となる。数値解析方法として工業的に優れた有限要素法がよく用いられるが、正しい条件を与えないと正しい答えを算出しない。正しく使用するためには、有限要素法の仕組みを理解する必要がある。そこで本講義では、有限要素法の仕組みを理解することを目的とする。				
授業の進め方	有限要素法の仕組みを理解するために、有限要素法の基礎を学びつつ、学生全員が異なった形状の物体の解析（式展開、手計算）を行い、個別諮問を通じてプログラムを作成する。プログラミングの作成、計算結果・検討を通じて有限要素法の理解を深める。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 解析図形に対して正しい要素分割、適正な境界条件について考えることができる 2. Bマトリックス、Dマトリックス、BTマトリックス、Kマトリックスの導出方法を理解できる 3. Kマトリックスを算出するプログラムを作ることができる 4. TKマトリックスの導出方法を理解できる 5. TKマトリックスを算出するプログラムを作ることができる 6. 境界条件を与えた時の算出方法を理解できる。 				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
0. ガイダンス	シラバスの確認を行い、授業概要、進め方、到達目標などについて理解する	1			
1. 有限要素法とは	有限要素法の概要と要素分割の概要について理解する	1			
2. 有限要素法における問題の設定	解析図形の問題設定（境界条件）を理解する [演習]	3			
3. 三角要素	三角要素の節点座標と変位の関係を理解し、内挿関数を導出する	2			
4. ひずみの算出	変位とひずみの関係を理解し、導出する（Bマトリックス）	2			
5. 応力とひずみの関係（平面応力、平面ひずみ）	ひずみと応力の関係を理解し、導出する（Dマトリックス）	2			
6. 節点力の算出	応力と節点力の関係を理解し、導出する（BTマトリックス）	2			
7. 剛性マトリックスK	Kマトリックスを算出し、プログラミングを行う	6			
8. 全体の剛性マトリックスTK	全体の剛性マトリックスTKを理解し、導出する TKマトリックスを算出するプログラミングを行う	6			
9. 解の算出と連立方程式	連立方程式の解法について理解する（ガウス・ジョルダン法） 解析図形の結果の算出と検討方法を理解する	5			
		計 30			
学業成績の評価方法	口頭試問による理解度の確認も含めて、プログラム課題・提出物で評価を行う。また、より高度な課題の解決者には、規定プログラム課題・提出物の 50 % を上限に加点を行い評価する。				
関連科目	CAD・CAE 演習・数値解析 I・情報処理 I・情報処理 II・工業力学・材料力学 I・材料力学 II				
教科書・副読本	その他: 独自テキスト				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	自分で設定した図形に正しく境界条件をつけ、適切な要素分割を行い、自作したFEMで正しい計算結果が得られている。	自分で設定した図形に正しく境界条件をつけ、適切な要素分割を行っている。	自分で設定した図形に正しく境界条件をつけられている。	自分で設定した図形に正しく境界条件をつけできない、または、適切な要素分割が行えない。
2	変位とひずみ、ひずみと応力 (平面応力または平面ひずみ)、応力と力の関係を正しく説明でき、B、D、Bt、Kマトリックスの導出できる。また、それを元にKマトリックスを算出するプログラムを作成でき、正しい値を算出していることを説明できる。	変位とひずみ、ひずみと応力 (平面応力または平面ひずみ)、応力と力の関係を正しく説明でき、B、D、Bt、Kマトリックスの導出できる。また、それを元にKマトリックスを算出するプログラムを作成できる。	変位とひずみ、ひずみと応力 (平面応力または平面ひずみ)、応力と力の関係を正しく説明でき、B、D、Bt、Kマトリックスの導出ができる。	変位とひずみ、ひずみと応力 (平面応力または平面ひずみ)、応力と力の関係を正しく説明できない。B、D、Bt、Kマトリックスの導出ができない。
3	Kマトリックスの結果を元に、TKマトリックスに移すことができ、どのような関係になっているか説明でき、その手順を説明できる。	Kマトリックスの結果を元に、TKマトリックスに移すことができ、どのような関係になっているか説明できる。	Kマトリックスの結果を元に、TKマトリックスに移すことができる。	Kマトリックスの結果を元に、TKマトリックスに移すことができない。
4	TKマトリックス作成のアルゴリズムを理解し、説明できる。その関係を元にTKマトリックスを算出するプログラムを作成でき、正しい値を算出していることを説明できる。	TKマトリックス作成のアルゴリズムを理解し、説明できる。その関係を元にTKマトリックスを算出するプログラムを作成でき、正しい値を算出していることができる。	TKマトリックス作成のアルゴリズムを理解し、説明できる。	TKマトリックス作成のアルゴリズムを理解できない、または、説明できない。
5	境界条件、TKマトリックスプログラム、連立方程式プログラムを元に、有限要素法のプログラムを作成できる。また、そのプログラムを元に正しい計算結果を示せる。得られた結果について、考察できる。	境界条件、TKマトリックスプログラム、連立方程式プログラムを元に、有限要素法のプログラムを作成できる。また、そのプログラムを元に正しい計算結果を示せる。	ガウス・ジョルダン等を用いて、連立方程式を解くプログラムを作成でき、その内容を説明できる。	ガウス・ジョルダン等を用いて、連立方程式を解くプログラムを作成できない。
6	境界条件、TKマトリックスプログラム、連立方程式プログラムを元に、有限要素法のプログラムを作成できる。また、そのプログラムを元に正しい計算結果を示せる。得られた結果について、考察できる。	境界条件、TKマトリックスプログラム、連立方程式プログラムを元に、有限要素法のプログラムを作成できる。また、そのプログラムを元に正しい計算結果を示せる。	ガウス・ジョルダン等を用いて、連立方程式を解くプログラムを作成でき、その内容を説明できる。	ガウス・ジョルダン等を用いて、連立方程式を解くプログラムを作成できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
材料力学特論 (Advanced Strength of Materials)	内山豊美 (非常勤)		5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	第 3, 4 学年の材料力学では主に棒・はり・軸・柱などの部材に引張・圧縮・曲げ・ねじり荷重を受ける場合について、部材に生ずる内力と変形（応力とひずみ）を考察したが、それらは部材を 1 次元的と見なして解析したものであった。材料力学特論においては、力学的取扱いが複雑な 2 次元部材（平板、円筒など）について解説をする。また、はりの複雑な問題、弾性破損の法則についても解説する。					
授業の進め方	教科書を使った講義を中心に行う。また、理解を深めるための演習を行う。					
到達目標	1. はりの複雑な問題の解析法を理解し、応力や変形を求めることができる。 2. 円筒、回転円板の基礎方程式を理解し、応力や変形を求めることができる。 3. 平板の基礎方程式を理解し、応力や変形を求めることができる。					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
はりの複雑な問題	真直はりの応力とたわみ (復習) 組合せはり, 鉄筋コンクリートはり 連続はり—三モーメントの式, 組合せ応力 (復習)					6
円筒, 回転円板	一般化されたフックの法則 (復習), 薄肉圧力容器の応力と変形 内外圧を受ける厚肉円筒の応力と変形 内圧または外圧だけを受ける厚肉円筒 組合せ円筒, 焼ばめ 回転円板					10
平板	長方形板の一軸まわりの曲げ 互いに直交する二方向への曲げ, 等分布荷重を受ける長方形板 軸対称荷重を受ける円板の曲げ—基礎方程式 軸対称荷重を受ける円板の曲げ—等分布荷重を受ける円板 軸対称荷重を受ける円板の曲げ—集中荷重を受ける円板					10
弾性破損の法則	弾性破損の法則と具体例への適用					2
期末試験						2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験および授業中に行う演習により評価を行う。各々の重みは中間試験 40 %, 期末試験 40 %, 演習 20 %とする。					
関連科目	材料力学 I・材料力学 II・材料学 I・工業力学・機械設計法 I・機械設計法 II					
教科書・副読本	教科書: 「材料力学 第 3 版 新装版」黒木剛司郎 友田陽 (森北出版)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	「知識」と「理解」を応用して、次の計算および設計ができる。①三モーメントの式を用いた計算, ②はりの複雑な問題を考慮した設計。	基本的な問題について次の計算ができる。①組合せはり, ②鉄筋コンクリートはり。	以下の項目について知識を得ている。①組合せはり, ②鉄筋コンクリートはり, ③連続はり。	以下の項目について知識を得ていない。①組合せはり, ②鉄筋コンクリートはり, ③連続はり。		
2	「知識」と「理解」を応用して、次の計算および設計ができる。①回転円板に関する問題, ②円筒、回転円盤を考慮した設計。	基本的な問題について次の計算ができる。①薄肉圧力容器の応力と変形, ②厚肉円筒の応力と変形。	以下の項目について知識を得ている。①薄肉円筒, ②厚肉円筒	以下の項目について知識を得ていない。①薄肉円筒, ②厚肉円筒。		
3	「知識」と「理解」を応用して、次の計算および設計ができる。①平板の設計, ②弾性破損の法則を具体的な問題に適用し、解析できる。	平板問題の基本的な問題について計算ができる。	弾性破損の知識を得ている。	弾性破損の知識を得ていない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
材料学特論 (Advanced Material Science)	大貫貴久 (常勤)	5	1	前期 2時間	選択
授業の概要	金属材料の機械的性質は、成分のみならず結晶構造、組織に大きく依存する。本講義では、第2学年で学んだ結晶構造を基に、材料の変形挙動、強度について学ぶ。また、腐食防食、JIS 規格、複合材料についても学ぶ。				
授業の進め方	講義ノート、教科書、プリントを使った講義を中心とするが、理解を深めるための演習、小テスト等も行う。				
到達目標	1. 金属のすべり系と分解せん断応力について理解できる 2. X線回折による結晶構造解析について理解できる 3. 転位による塑性変形機構について理解できる 4. 金属材料の強化機構について理解できる 5. 複合材料の分類、および、複合側について理解できる 6. 金属の腐食原理について学び、防食法について理解できる 7. 主要な鋼、アルミニウム合金などの JIS 規格について理解できる				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
0. ガイダンス	シラバスの確認を行い、授業概要、進め方、到達目標などについて理解する	1			
1. 充填率	体心立方格子、面心立方格子、最密六方格子の充填率算出方法を理解する	3			
2. ミラー指数	結晶面とその方向を表示、読み取りできるようになる	3			
3. 塑性変形とすべり系と分解せん断応力	体心立方格子、面心立方格子、最密立方格子のすべり面、すべり方向について学び、分解せん断応力について理解する	4			
4.X線回折による結晶構造解析	X線回折による結晶の面間隔測定の方法と算出方法について理解する	2			
5. 結晶構造の欠陥	点欠陥、線欠陥 (転位)、面欠陥について理解する	2			
6. 転位による塑性変形機構	転位による塑性変形の仕組みについて理解する	2			
7. 金属材料の強化	加工硬化、粒界強化、固溶強化、析出強化、その他の強化機構について理解する	3			
8. 複合材料	複合材料の分類、および、複合側について理解する	2			
9. 鋼の腐食、防食	鋼の腐食原理について学び、防食法について理解する	2			
8.JIS 規格	主要な鋼 (炭素鋼、合金鋼、工具鋼、ステンレス鋼)、アルミニウム合金などの JIS 規格について理解を深める	4			
中間試験、期末試験の返却および解説	中間試験、期末試験の返却および解説を実施する	2			
		計 30			
学業成績の評価方法	基本 2 回の定期試験の平均得点により評価を行う。ただし、理解を深めるために行う小テストと課題については 20 点満点で、授業ノートについては 10 点満点で加点し評価に反映する。				
関連科目	材料学 I・材料学 II・材料学 III・構造材料学・材料物性学・塑性学				
教科書・副読本	教科書: 「図解 機械材料 第 3 版」打越二彌 (東京電機大学出版局)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	すべり系を理解するために必要な、充填率を理解して算出できる。ミラー指数を理解して、すべり系を正しく表示でき、分解せん断応力の算出できる。また、完全結晶における臨界分解せん断応力についても理解できる。	すべり系を理解するために必要な、充填率を理解して算出できる。ミラー指数を理解して、すべり系を正しく表示でき、分解せん断応力の算出できる。	すべり系を理解するために必要な、充填率を理解して算出できる。ミラー指数を理解して正しく表示できる。	すべり系を理解するために必要な、充填率を理解できない。または、ミラー指数を理解できず、正しく表示できない。
2	回折原理、ブラッグの法則を正しく理解し、面間隔を算出できる。線源の特性について、理解できる。	回折原理、ブラッグの法則を正しく理解し、面間隔を算出できる。	ブラッグの法則を正しく理解し、面間隔を算出できる。	ブラッグの法則を正しく理解できない。または、面間隔を算出できない。
3	欠陥の種類、特長について理解できる。転位と塑性変形機構の関係について理解できる。また、バーガスベクトルについて理解し、転位線との幾何学的関係を理解できる。転位の増殖機構について理解できる。	欠陥の種類、特長について理解できる。転位と塑性変形機構の関係について理解できる。また、バーガスベクトルについて理解し、転位線との幾何学的関係を理解できる。	欠陥の種類、特長について理解できる。転位と塑性変形機構の関係について理解できる。	欠陥の種類、特長について理解できない。または、転位と塑性変形機構の関係について理解できない。
4	金属の強化機構の種類、現象を説明できる。転位と強化機構の関係について理解し、具体的な強化方法について説明できる。ベイリー・ハーシュの式、ホールペッチの式を用いて、強化計算できる。	金属の強化機構の種類、現象を説明できる。転位と強化機構の関係について理解し、説明できる。また、ベイリー・ハーシュの式、ホールペッチの式を用いて、強化計算できる。	金属の強化機構の種類、現象を説明できる。転位と強化機構の関係について理解し、説明できる。	金属の強化機構の種類、現象を説明できない。または、転位と強化機構の関係について理解できない。
5	複合材料の種類、特徴を理解して説明できる。また、複合材料の幾何学的状態に合わせて複合則を適用し、正しく強度計算ができる。	複合材料の種類、特徴を理解して説明できる。また、複合材料の幾何学的状態に合わせて複合則を適用できる。	複合材料の種類、特徴を説明できる。また、複合材料の幾何学的状態に合わせて複合則を適用できる。	複合材料の種類、特徴を説明できない。または、複合材料の幾何学的状態に合わせて複合則を適用できない。
6	鋼の腐食の仕組みを理解し、説明できる。腐食要因を挙げられる。防食法である不働体化について理解し、説明できる。不働体化以外の防食方法の種類、方法について説明できる。	鋼の腐食の仕組みを理解し、説明できる。防食法である不働体化について理解し、説明できる。不働体化以外の防食方法の種類、方法について説明できる。	鋼の腐食の仕組みを理解し、説明できる。防食法である不働体化について理解し、説明できる。	鋼の腐食の仕組みを理解し、説明できない。または、防食法である不働体化について理解し、説明できない。
7	鋼、アルミニウム合金のJIS規格の記号の意味を理解し、判別できる。各規格の特徴について説明できる。また、主要規格、特徴的な材料について説明できる。	鋼、アルミニウム合金のJIS規格の記号の意味を理解し、判別できる。各規格の特徴について説明できる。	鋼、アルミニウム合金のJIS規格の記号の意味を理解し、判別できる。	鋼、アルミニウム合金のJIS規格の記号の意味を理解できない、または、判別できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
計測工学 II (Measurements II)	富田宏貴 (常勤)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	本講義は、計測工学 I に引き続き、計測技術の基本的内容について学習する。講義の後半においては、計測技術の応用や実用例を加えながら講義を行い、実践的な計測技術の習得を目標とする。				
授業の進め方	講義を主とした授業を行う。授業中の演習は適宜実施する。				
到達目標	1. 各種測定法の原理を理解し、実施することができる。 2. 部品の形状や表面性状について説明し、評価することができる。 3. 実践的な計測技術を活用することができる。				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
授業の概要説明	本講義の概要について説明	2			
信号変換の方式とセンサ	各種センサの測定原理について学習する。 ・機械式センサ ・電気電子式センサ ・流体式センサ ・光学式センサ	10			
真直度・平面度の測定	真直度および平面度の定義、各種測定方法について学習する。	4			
真円度の測定	真円度の定義、測定方法について学習する	4			
角度の測定	角度測定器の測定原理について学習する。	4			
表面あらかの測定	表面あらかの測定方法や評価法について学習する。	2			
計測工学の応用と実例	計測工学に関する応用例や実用例について学習する。	2			
期末試験	期末試験の実施	2			
		計 30			
学業成績の評価方法	授業態度、出席、定期試験を総合的に判定して成績を評価する。出席状況および授業態度と定期試験の評価比率は 3 : 7 とする。				
関連科目	専門科目全般				
教科書・副読本	その他: 計測工学 I で使用した教科書およびプリントを使用				
評価 (ルーブリック)					
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)	
1	各種測定方法の原理を理解し、測定誤差要因の低減方法を説明することができる。	各種測定方法の原理を理解し、測定方法に関する長所と短所を考慮しながら測定を実施することができる。	各種測定方法の原理を理解し、測定を実施することができる。	各種測定方法の原理を理解できない。	
2	部品の形状や表面性状を測定する際の誤差発生要因を原理的に理解し、誤差の低減方法を説明することができる。	部品の形状や表面性状の適切な測定方法を説明することができる。	部品の形状や表面性状について説明し、評価することができる。	部品の形状や表面性状について説明、評価することが出来ない。	
3	実践的な計測技術を応用活用し、その有効性を原理的に説明することができる。	実践的な計測技術を基礎にしたがって活用し、応用例を考えることができる。	実践的な計測技術を基礎にしたがって活用することができる。	実践的な計測技術を活用することができない。	

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
センサ工学 II (Sensor Engineering II)	大島 覚 (非常勤)		5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	現在では家電、自動車、など様々な製品でセンサが使用されており、現代生活になくてはならないものである。本講義ではロボットの姿勢制御に必要な加速度センサ、ジャイロセンサ、モーションセンサなどの原理と応用について学修する。					
授業の進め方	講義と單元ごとに行う確認プリントにより講義を進める。必要に応じて小テストおよび追試を行う。					
到達目標	1. センサの原理と応用回路について理解できる 2. センサがどのようにロボットの制御に役立つのかを理解できる					
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ロボットのセンシング技術	ロボットに用いられているセンシング技術についての概要を行う。					2
センシング回路	センシングに必要な回路の復習と理解。					2
センサの製造技術	MEMS を代表とする、センサの製造技術について理解する。					2
加速度センサの概要	加速度センサの概要について理解する。					2
加速度センサの原理・回路	加速度センサの回路と応用について理解する。					2
ジャイロセンサの概要	ジャイロセンサの概要について理解する。					2
ジャイロセンサの原理と応用	ジャイロセンサの原理と応用について理解する。					2
演習	問題を解くことにより理解度を評価し、解説により理解力を向上させる。					2
地磁気センサ	方位センサの応用について理解する。					2
GPS の概要	GPS の動作原理について理解する。					2
モーションセンサ 1	9 軸センサによる慣性センサの仕組みを理解する。					2
モーションセンサ 2	センサでの応用数学を理解する。					2
モーションセンサ 3	ロボット、移動体の姿勢算出方法を理解する。					2
センサの校正について	センサの利用技術について理解する。					2
期末試験および返却・解説	期末試験および答案を返却し、解答の解説を行う。					2
						計 30
学業成績の評価方法	授業態度・出席状況を 10 %，課題提出を 10 %，定期試験を 80 % の比率で評価する。					
関連科目	電気回路 I・電子回路 I・電気回路 II・電子回路 II・センサ工学 I 第 2 学年以降のコース内専門科目全般					
教科書・副読本	教科書:「基礎センサ工学」稲荷隆彦 (オーム社), 参考書:「応用センサ工学 (ロボティクスシリーズ)」川村貞夫ほか (オーム社), その他:センサ工学 I で購入する教科書と同じなので、別途購入する必要はない。Handbook of Modern Sensors 4th Ed., ジャイロセンサ・モーションセンサについては、作成資料を配布する。その他プリントを併用して行う。					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	講義の中で取り上げたセンサの動作原理とその応用回路の動作について説明できる	講義の中で取り上げた MEMS センサの動作原理と応用回路の特徴を理解できる	色々な半導体センサの動作原理とその名称を理解できる	計測システムの構成について原理を説明できない		
2	ロボットの制御に適したセンサの未来予測とその特徴を説明できる	ロボットの制御に適したセンサの特徴を説明できる	どのようなセンサがロボットに適用されているか説明できる。	ロボットに適用されているセンサの種類について説明できない		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
制御工学 III (Control Engineering III)	山本広樹 (常勤)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	制御工学は、アクチュエータ等の各要素から全体に至るまで、ロボットをある目的に沿って動作させるために欠かせない技術である。本授業では、制御工学 I と II に続き、講義と演習により、古典制御理論による制御系のモデル化・安定性判別・定常特性・制御系の設計に関する基礎を学ぶ。				
授業の進め方	講義と演習を交えながら授業を行う。				
到達目標	1. 簡単なフィードバック制御系の特性方程式を求めることができる。 2. 与えられた特性方程式からシステムの安定性判別ができる。 3. 簡単なフィードバック制御系の定常特性を推定することができる。 4. PID 制御とその各要素について、簡単な説明ができる。				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
ガイダンス システムのモデル化	授業の進め方について理解する。 ラプラス変換を用いて伝達関数によりシステムを表現する方法について復習する。	2
時間応答の計算	比例要素、積分要素、微分要素、一次遅れ要素、二次遅れ要素に関する時間応答について知る。	4
システムの安定性について考える	システムの安定・不安定とはどのような状態を意味するのか理解する。	2
特性方程式と安定性の関係	特性方程式の根とシステムの安定性との関係を理解する。	2
安定判別法の紹介と演習	ラウスの方法を用いた安定判別法について理解し、その手順を覚える。	4
中間試験の答案返却及び解説 前半のまとめ	中間試験に関する模範解答とその解説を聞き、理解が十分でなかった事項を認識する。 前半の授業内容について、要点を確認する。	2
フィードバック制御系と性能評価	定常位置偏差、定常速度偏差、定常加速度偏差の意味と計算法を理解する。 制御系の型について知る。	4
性能改善の準備	P 動作・I 動作・D 動作となるシステムの要素とは何か、理解する。	2
PID 制御とプロセス制御	P 要素、I 要素、D 要素を加えたフィードバック制御について理解する。	2
制御システムの設計演習	与えられた簡単な例題に対して、フィードバック制御システムを考え、制御系の基本設計を体験する。	2
期末試験と解説	(※授業時間内に試験を実施する) 試験後の残余の時間に模範解答の解説を聞き、学習が十分でなかった事項を認識する。	2
フィードバック制御の考え方	授業の要点を復習し、フィードバック制御に関する理解を深める。	2
		計 30

学業成績の評価方法 中間試験と期末試験の平均点 (50 %) 及び、演習の評価点 (50 %) を総合して評価する。なお、演習の評価点には、授業中の取組み姿勢に対する評価を含む。

関連科目 制御工学 I・制御工学 II

教科書・副読本 その他: 適宜、解説用の授業資料を配布する。

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	特性方程式と制御系の安定性との関係について、簡単な説明ができる。	制御モデルから、特性方程式を求めることができる。	制御システムのブロック線図から、特性方程式を求めることができる。	制御システムのブロック線図から、特性方程式を求めることができない。
2	ラウスの方法以外でも安定性の判別を行うことができる。	ラウスの方法により安定性の判別を行うことができる。	不安定となる特性方程式の例を挙げられる。	不安定となる特性方程式の例を挙げるができない。
3	制御系の型から、定常特製の傾向を推定できる。	簡単な制御系モデルについて、定常偏差を求めることができる。	簡単な制御系モデルについて、定常位置偏差を求めることができる。	簡単な制御系モデルについて、定常位置偏差を求めることができない。
4	システムに応じて PI 制御、PD 制御、PID 制御を選択できる。	P 動作、I 動作、D 動作の特徴と効果について説明できる。	P 要素、I 要素、D 要素とは、どのような要素であるか説明できる。	P 要素、I 要素、D 要素とは、どのような要素であるか説明できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
システム制御工学 (System Control Engineering)	笠原美左和 (常勤)	5	2	後期 4 時間	選択
授業の概要	現代制御理論の基礎知識を習得し、制御系設計法を様々な問題に適用できる応用力を養う。計測制御演習と連携して MATLAB/Simulink 等の制御系設計・シミュレーションツールも併用して、制御の物理的な意味合いを理解しやすく指導する。				
授業の進め方	演習を中心に授業を行う。				
到達目標	1. 制御対象を状態表現でモデリング化でき、制御対象としての動特性を解析できる 2. 与えられた制御対象に対して、フィードバック制御系を付加したときの、固有値解析などから安定性、速応性などを判定できる 3. 与えられた制御対象に対して、最適制御設計ができる				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
ガイダンス	授業方針・注意事項などを理解させる。	1			
現代制御理論の概要	制御理論の発展と現代制御理論の概要について理解させる。	1			
状態方程式の導出	状態システム方程式と出力方程式の導出ができる。	4			
状態方程式の解法	状態方程式の解法を理解する、	4			
状態遷移行列の導出	状態遷移行列の導出法を理解する。	2			
固定値・固定ベクトル	座標変換行列・対角座標変換行列など、固有値・固有ベクトルが導出できるようにする。	4			
状態図	状態図を理解できるようにする。	2			
可制御・可観測とその条件	可制御性・可観測性について理解する。	4			
双対性	双対性の定理について理解する。	2			
演習	matlab を用いて演習する。	4			
前期試験	答案の返却および解説	2			
安定性	安定性について判断できる。	2			
極配置	極配置について理解し、状態フィードバック制御と極配置の関係について理解する。	6			
最適レギュレータの設計	最適レギュレータの設計法について理解する。	4			
オブザーバの設計	オブザーバの設計法について理解する。	4			
MATLAB を用いた設計実習	MATLAB を用いた制御設計を行う。	12			
後期試験	答案の返却および解説	2			
		計 60			
学業成績の評価方法	出席・授業態度 (10%) と課題 (30%)、試験 (60%) により評価する。				
関連科目	制御工学 II・制御工学 III・制御工学 I				
教科書・副読本	参考書: 「演習で学ぶ現代制御理論」森 泰親 (森北出版)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	制御対象を状態表現でモデリング化でき、制御対象としての動特性を十分解析できる。さらに発展させた理解ができる。	制御対象を状態表現でモデリング化でき、制御対象としての動特性を概ね解析できる。	制御対象を状態表現でモデリング化でき、制御対象としての動特性を一部解析できる。	制御対象を状態表現でモデリング化でき、制御対象としての動特性を解析できない。
2	与えられた制御対象に対して、フィードバック制御系を付加したときの、固有値解析などから安定性、速応性などを説明し、それぞれの判定できる。さらに発展させた理解ができる。	与えられた制御対象に対して、フィードバック制御系を付加したときの、固有値解析などから安定性、速応性などを説明し、それぞれの判定できる。	与えられた制御対象に対して、フィードバック制御系を付加したときの、固有値解析などから安定性、速応性などを判定できる。	与えられた制御対象に対して、フィードバック制御系を付加したときの、固有値解析などから安定性、速応性などを判定できない。
3	与えられた制御対象に対して、最適制御設計のための問題設定が説明でき、その解を示すことができる。さらに発展させた理解ができる。	与えられた制御対象に対して、最適制御設計のための問題設定が説明でき、その解を示すことができる。	与えられた制御対象に対して、最適制御設計ができる。	与えられた制御対象に対して、最適制御設計ができない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
デジタル信号処理 (Digital Signal Processing)	風間道子 (非常勤)		5	1	前期 2時間	選択
授業の概要	デジタル信号処理の基礎的な理解を深め、通信や記録、解析などに必要な処理に関する技術を習得する。					
授業の進め方	教科書や配布資料を用いた講義を中心とする。また、より理解を深めるため演習を行う。					
到達目標	1. デジタル信号処理の基礎的な概念を理解できる 2. 雑音除去および信号検出を理解できる 3. フーリエ変換による周波数解析を理解できる					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
アナログとデジタル AD 変換の概要	アナログ信号とデジタル信号の違いについて理解する。					2
演習	AD 変換に必要な標準化・量子化の概念を理解する。					2
AD 変換に用いるフィルタ	プログラミングの基礎を学び、デジタル信号の理解を深める。					2
演習	信号処理に用いられるフィルタの概念を理解する。					2
雑音の除去	正規分布を学び、雑音の性質について理解する。					2
中間試験	データから雑音を除去し信号を検出する手法について理解する。					2
周期性と自己相関	問題を解くことにより理解度を評価し、解説により理解力を向上させる。					2
相互相関関数	自己相関関数の性質を学び、周期の検出を理解する。					2
演習	相互相関関数の性質を学び、周期の検出を理解する。					2
フーリエ級数展開	相関関数の理解を深める。					2
離散フーリエ変換	フーリエ解析の基礎としてフーリエ級数展開を理解する。					2
演習	デジタル信号の周波数分析として離散フーリエ変換を理解する。					2
離散フーリエ変換	フーリエ変換の理解を深める。					2
期末試験および返却・解説	フーリエ変換の活用法を学ぶ。					2
	期末試験および返却し、解答の解説を行う。					2
						計 30
学業成績の評価方法	中間および期末試験の得点、および平常点 (レポート、出席率、講義態度) より総合的に評価を行う。					
関連科目	メカトロニクス I・マイクロコンピュータ工学					
教科書・副読本	教科書: 「ユーザーズ デジタル信号処理」江原 義郎 (東京電機大学出版局)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	目的に沿った適切なデジタル信号処理の設計ができる。	デジタル信号処理が搭載された機器の概要が推測できる。	デジタル信号処理の問題点が把握できる。	アナログとデジタルの違いがわからない。		
2	目的にあった適切な信号処理を選択できる。	雑音除去および信号検出の原理がわかる。	雑音除去および信号検出の必要性がわかる。	雑音除去および信号検出の目的がわからない。		
3	フーリエ変換を用いて適切な分析ができる。	フーリエ変換で得られるスペクトルが理解できる。	フーリエ変換の原理がわかる。	フーリエ変換の公式が理解できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
アクチュエータ工学 (Actuator Engineering)	堀滋樹 (常勤)		5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	ロボットを代表とするメカトロニクスの機械システムの駆動には、空気圧式、油圧式、電気式のアクチュエータが利用される。この授業では、これらのアクチュエータの基礎的な内容について講義を行う。					
授業の進め方	資料等を必要に応じて配布する講義を中心とする。					
到達目標	1. 代表的なアクチュエータの基礎について学ぶことができる。 2. 取り上げられるアクチュエータの動作原理、特徴、制御を理解することができる。					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の概要および進め方、評価方法についての説明。					2
アクチュエータの種類	空気圧式、油圧式、電気式に大別し、それぞれの特徴を学ぶ					
空気圧式アクチュエータ	空気圧シリンダの原理や構造、特徴について理解する。					2
油圧式アクチュエータ	油圧式サーボモータの動作原理を学習する。					
電気式アクチュエータ						
DC サーボモータ	電気式アクチュエータの中で基本的モデルとなる DC サーボモータの動作原理や構造、種類、制御について理解する。					4
AC サーボモータ	同期電動機と誘導電動機の原理や利用について学ぶ。					4
中間試験						2
(中間試験の解答・解説)						2
ブラシレス DC サーボモータ	ブラシレス DC サーボモータの動作原理について学ぶ。					2
ステッピングモータ	パルス信号で駆動する電動機であるステッピングモータの種類や動作原理、特性について学習する。					2
ソレノイド	電磁石吸引力を用いたソレノイドの構造と動作原理を学ぶ。					2
超音波モータ	超音波モータの原理や特徴を理解する。					2
その他のアクチュエータ	新しい技術や原理のアクチュエータについて、仕組みや使い方を学ぶ。					2
期末試験						2
(期末試験の解答・解説)						2
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験の得点、授業態度と出席状況により総合的に評価する。					
関連科目						
教科書・副読本	副読本: 「アクチュエータ工学」アクチュエータシステム技術企画委員会編 (養賢堂)・「メカトロニクス入門」土谷武士, 深谷健一 共著 (森北出版)・「入門電子機械」安田仁彦 監修, 田中泰孝, 都筑順一, 市川繁富, 平井重臣 編 (コロナ社)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	代表的なアクチュエータの基礎について十分に理解できる。	代表的なアクチュエータの基礎について概ね理解できる。	代表的なアクチュエータの基礎について一部理解できる。	代表的なアクチュエータの基礎について理解できていない。		
2	取り上げられるアクチュエータの動作原理、特徴、制御を十分に理解できる。	取り上げられるアクチュエータの動作原理、特徴、制御を概ね理解できる。	取り上げられるアクチュエータの動作原理、特徴、制御を一部理解できる。	取り上げられるアクチュエータの動作原理、特徴、制御を理解できていない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
マイクロコンピュータ工学 (Microcomputer Engineering)	山本広樹 (常勤)	5	1	後期 2時間	選択
授業の概要	センサ信号の処理からモータ制御まで、現在のロボットにはマイクロコンピュータ (以下、「マイコン」と略す) が欠かせないものとなっている。また、マイコンの種類や機能・性能は様々であり、その応用分野はロボットに限らず幅広い。本授業では、多様なマイコンの中から、組込み型のマイクロコントローラ (以下、「組込みマイコン」と略す) に注目する。そして、この組込みマイコンの柔軟な利用技術を身に付けて行くため、その端緒となる初歩的内容について、PIC マイコンを題材として学習する。				
授業の進め方	PIC マイコンを例として、マイコンの内部動作、プログラミング、汎用 I/O の利用方法等、マイコンを使用する際に必要となる初歩的知識を解説する。なお、適宜、理解を促すための課題演習を行う。				
到達目標	<ol style="list-style-type: none"> 1. 組込みマイコンとはどのようなものか、簡単な説明ができる。 2. プログラムカウンタ、レジスタ、ALU について、その働きを説明できる。 3. アセンブリ言語による初歩的プログラムを理解できる。 4. 組込みマイコンの汎用デジタル入出力を利用できる。 				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
ガイダンス マイコンとは	本授業の進め方、中心となる学習内容について理解する。 コンピュータの歴史について知る。 マイコン誕生の背景を理解し、マイコンの種類、応用分野について知る。	2			
PIC マイコンの紹介	組込みマイコンとはどのようなマイコンであるか理解する。 教材となる PIC マイコンについて、その概要を知る。	2			
機械語と CPU の基本動作	プログラムカウンタ、レジスタ、ALU 等のマイコンを理解するために必要な基本的用語を理解する。 マイコン内部はどのように動作しているか、PIC マイコンを例としてその仕組みを理解する。	2			
マイコンプログラミングの第一歩	マイコンプログラムのクロス開発について理解する。 2進数と機械語について理解する。 アセンブリ言語を用いて、簡単な数値計算プログラムを記述する。	4			
汎用デジタル I/O (その1 スイッチ入力と LED 出力)	スイッチ入力と LED 出力を例として、汎用 I/O ポートをデジタル入力/出力として使用するための基本的手順を知る。 プログラムのループ処理による時間待ちの方法を知る。	4			
中間試験の答案返却及び解説 前半のまとめ	中間試験に関する模範解答とその解説を聞き、理解が十分でなかった事項を認識する。 前半の授業内容について、要点を確認する。	2			
汎用デジタル I/O (その2 センサとステッピングモータ)	フォトフレクタの検知入力とステッピングモータの駆動を例として、汎用 I/O ポートをデジタル入力/出力として使用する例を知る。	4			
アナログ入力と AD 変換	AD 変換機能の使い方と注意点について理解する。	2			
PWM 出力	マイコンの内蔵機能を利用して PWM 出力を得る方法について理解する。 マイコンのタイマ/カウンタ機能を知る。	2			
アナログ出力と DA 変換	DA 変換機能の使い方と原理を知る。	2			
期末試験と解説	(※授業時間内に試験を実施する) 試験後の残余の時間に模範解答の解説を聞き、学習が十分でなかった事項を認識する。	2			
後半のまとめ その他の話題	後半の授業内容について、要点を確認する。 割り込み、WDT 等の機能についてどのようなものか知る。	2			
		計 30			
学業成績の評価方法	中間試験と期末試験の平均点 (50%) 及び、課題演習の評価点 (50%) を総合して評価する。なお、課題演習の評価には、授業中の取組み姿勢に対する評価を含む。				
関連科目	情報処理 I・メカトロニクス I・ロボット工学実習 II				
教科書・副読本	その他: マイコンデータシートの抜粋、自作プリントを適宜配布する。				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	他用途のマイコンと比較しながら、組込みマイコンの特徴を説明できる。	組込みマイコンと他用途のマイコンの例をそれぞれ挙げるができる。	コンピュータの種類を複数挙げることができ、「組込みマイコン」という呼び方を知っている。	マイコンはコンピュータであるという認識に止まる。
2	マイコンの基本動作に関する説明の中で、プログラムカウンタ・レジスタ・ALUの働きについて述べることができる。	プログラムカウンタ・レジスタ・ALUとはどのようなものか、簡単な説明ができる。	マイコンの内部構成を示すブロック図の中で、プログラムカウンタ・レジスタ・ALUを区別できる。	プログラムカウンタ・レジスタ・ALUが、コンピュータに関する用語であるという認識に止まる。
3	機械語命令の実行時間を計算できる。	条件分岐を行う適切な機械語命令を選択できる。	レジスタにデータ値をセットする機械語命令を選択できる。	他言語の記述との区別がつかない。
4	スイッチ入力とLED出力について、ハードウェア／ソフトウェアの両面で一般的な注意点を説明できる。	スイッチ入力とLED出力を行う周辺回路／プログラム例を示すことができる。	スイッチ入力とLED出力を行う周辺回路／プログラム例を示されたとき、その動作結果を示すことができる。	スイッチ入力とLED出力を行う周辺回路／プログラム例を示されたとき、その動作結果を示すことができない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
ロボット制御工学 (Robot Control Engineering)	田口幹 (非常勤)	5	2	通年 2時間	選択
授業の概要	移動ロボットやマニピュレータの制御に必要な基本的知識、各種制御手法について講義を行う。				
授業の進め方	資料を必要に応じて配布する講義を中心とする。				
到達目標	1. ロボットの機構や運動学、経路生成、制御について理解することができる。 2. マニピュレータの制御に関する基礎知識を習得することができる。				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
制御の対象として「ロボット」を復習するーその歴史と現状ー	ロボットの歴史、ロボットの現状 (復習)、ロボットの分類、最近のロボットの研究動向について学習する。	2			
自由度と運動学方程式、姿勢を制御するための座標変換	講義で使う記号と数学の準備、ロボットと自由度、マニピュレータの制御、姿勢を記述するための座標系について学ぶ。	2			
制御の基本であるフィードバック制御とサーボ機構	制御とメカトロニクス、フィードバック制御の典型として「サーボ機構」について復習する。	2			
ロボット制御に必要な基礎知識	制御と動力学、ニュートン・オイラー法とラグランジュ法を学ぶ。	2			
移動ロボットの制御	運動の自由度、移動ロボットとは、これまでに開発された地表移動ロボット、車輪型移動ロボットの運動学と逆運動学、移動ロボットのナビゲーションについて学習する。車輪型以外の移動ロボット機構、移動機構の評価について学ぶ。	4			
中間試験		2			
(中間試験の解答・解説)		2			
ロボットの動力学	システムとしてのロボット、動力学と逆動力学について学習する。	2			
ロボットと機構学	メカトロニクスシステムとしてのロボット、メカトロニクスとは (復習)、メカトロニクスのメカニクス (機構学入門) を理解。	2			
ラグランジュ法による動力学解析	ロボットの動力学問題を解く (1)、ラグランジュ法を学ぶ。	2			
ニュートン・オイラー法	ロボットの動力学問題を解く (2)、ニュートン・オイラー法を学ぶ。	2			
前期のまとめ	ロボットの制御と動力学、移動ロボットの制御、ロボットの動力学と逆動力学、動力学解析について復習する。	2			
期末試験		2			
(期末試験の解答・解説)		2			
ロボットの動力学問題を解くパラメータ同定	実際のロボットの動力学問題を解くパラメータ同定法を学ぶ。	2			
ロボットの軌道制御	軌道計画、位置姿勢の制御を理解する。	2			
ロボットの動的制御と適応制御	サーボモータ系を含めた動力学、関節サーボと作業座標サーボ、動的制御、適応制御について学ぶ。	2			
ロボットの力制御を学ぶ	各種の力制御法について学習する。	4			
中間試験		2			
(中間試験の解答・解説)		2			
介護支援ロボットの開発例	医療・福祉ロボット、介護支援ロボット、ヒューマンアシストロボットの事例について学ぶ。	2			
ロボットの遠隔制御	遠隔制御、改良されたマスタ・スレーブ制御について学習する。	2			
ロボットプログラミング	ロボットのプログラミング法、ロボット言語について学ぶ。	2			
動物のセンサと視覚	動物のセンサの特徴、視覚センサとその応用について学習する。	2			
後期のまとめ	パラメータ同定、軌道計画、位置姿勢の制御、サーボ制御、動的制御、力制御について復習する。	4			
期末試験		2			
(期末試験の解答・解説)		2			
		計 60			
学業成績の評価方法	定期試験の得点、授業態度と出席状況により総合的に評価する。				
関連科目					
教科書・副読本	副読本: 「ロボット制御工学入門」美多勉、大須賀公一 (コロナ社)・「ロボットの力学と制御」有本卓 (朝倉書店)				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	ロボットの機構や運動学、経路生成、制御について十分に理解できる。	ロボットの機構や運動学、経路生成、制御について概ね理解できる。	ロボットの機構や運動学、経路生成、制御について一部理解できる。	ロボットの機構や運動学、経路生成、制御について理解できない。
2	マニピュレータの制御に関する基礎知識を十分に理解できる。	マニピュレータの制御に関する基礎知識を概ね理解できる。	マニピュレータの制御に関する基礎知識を一部理解できる。	マニピュレータの制御に関する基礎知識を理解できない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
電気機器制御工学 (Electrical Machines Control Engineering)	奥平鎮正 (常勤)		5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	ロボットなどの自動機械を動作させるために必要な電気機器、電力変換回路の動作特性と制御法を修得する。					
授業の進め方	理解を深めるために講義だけでなく演習を多く取り入れる。課題の提出も課す。					
到達目標	1. 変圧器、直流発電機、直流電動機などの電気機器の動作原理と動作特性を理解できる。 2. 直流電動機の制御法を理解できる。 3. 古典制御理論を用いて直流電動機の PI 制御系を設計できる。					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス及び電気回路・電気数学の復習	この授業のシラバス説明、電気機器とその制御の必要性の理解、電気回路・基礎電気数学の理解の確認					2
電気回路・基礎電磁気学の復習演習	磁界中の電流が受ける力、磁界中を移動する導体に発生する起電力などの理解					2
変圧器の動作特性解析と演習	変圧器の動作原理、動作特性の理解、変圧器を含む交流回路の解析					6
発電の動作原理と直流発電機の特 性解析演習	発電の原理と直流発電機の特 性の理解					4
中間時点での復習演習	それまでのまとめの理解					2
直流電動機の動作原理、定常動作 特性の解析演習	直流電動機の動作原理、定常動作特性、定常回転数の決定式の理解					4
直流電動機の過渡動作特性	直流電動機の過渡動作特性（負荷による影響）を反映させたブロック線図の導出					2
直流電動機の回転数制御法	P 制御、PI 制御、PID 制御による直流電動機の回転数制御の設計					6
期末試験の解答・解説	期末試験の解答・解説と復習					2
						計 30
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の得点と課題の提出状況から総合的に決定する。定期試験得点と課題提出点の比率は 7:3 とする。グループで演習を行った場合には学生間の相互評価を加点する。					
関連科目	過渡現象論・制御工学 I・制御工学 II					
教科書・副読本	その他: 教科書は使用せず					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	変圧器、直流発電機、直流電動機などの電気機器の動作原理と動作特性を深く理解し、内容を詳細に説明できる。	変圧器、直流発電機、直流電動機などの電気機器の動作原理と動作特性を理解し、内容を説明できる。	変圧器、直流発電機、直流電動機などの電気機器の動作原理と動作特性を概ね理解し、内容を簡潔に説明できる。	変圧器、直流発電機、直流電動機などの電気機器の動作原理と動作特性を理解しておらず、内容を説明できない。		
2	直流電動機の制御法を深く理解し、内容を詳細に説明できる。	直流電動機の制御法を理解し、内容を説明できる。	直流電動機の制御法を概ね理解し、内容を簡潔に説明できる。	直流電動機の制御法を理解しておらず、内容を説明できない。		
3	古典制御理論を用いて直流電動機の PI 制御系を正しく設計し、結果を適切に評価できる。	古典制御理論を用いて直流電動機の PI 制御系を設計し、結果を評価できる。	古典制御理論を用いて直流電動機の PI 制御系の設計に取り組むことができる。	古典制御理論を用いた直流電動機の PI 制御系を理解しておらず、設計に取り組むことができない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
人工知能 (Artificial Intelligence)	堀滋樹 (常勤)		5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	近年、ロボットの知能化技術の発展は目覚ましい。この授業は人工知能の基本概念について概説し、知能ロボットに関する基礎知識について講義を行う。					
授業の進め方	資料を必要に応じて配布する講義を中心とする。					
到達目標	1. 人工知能の基本概念を理解することができる。 2. 知能ロボットに関する基礎知識を理解することができる。					
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
ガイダンス	授業の概要および進め方、評価方法についての説明。					2
人工知能の歴史	人工知能の歴史と新たな展開について学ぶ。					2
探索による問題解決	グラフによる探索問題の定式化やコストを考慮した探索などについて学習する。					2
知識表現と推論	命題論理や述語論理、融合原理に関する基礎を学ぶ。					2
プロダクションシステム	プロダクションシステムや論理型プログラミング、意味ネットワークとフレーム表現、曖昧な知識と利用などについて理解。					2
インテリジェントシステム	インテリジェントロボットやロボットの階層制御の歴史、ソフトコンピューティングと階層的知的制御について学習する。					2
中間試験						2
(中間試験の解答・解説)						2
ニューラルネットワーク	ニューラルネットワークの基礎から制御系への応用を理解。					2
ファジィシステム	ファジィ論理、ファジィ集合の演算、ファジィ関係、非ファジィ化、ファジィ推論、ファジィ制御、ファジィ制御における推論過程、ファジィ論理の応用について理解する。					2
遺伝的アルゴリズム	遺伝的アルゴリズムの基礎から遺伝的アルゴリズムと最適化、遺伝的アルゴリズムとインテリジェントシステムを学ぶ。					2
ニューロ・ファジィ・GA・AI 融合	融合システムの基本からニューラルネットワークとファジィ理論の融合、ファジィ理論と GA との融合、ニューロ・GA、AI との融合					2
強化学習	強化学習の基礎から強化学習と制御系設計、強化学習とシステム制御応用について学習する。					2
期末試験						2
(期末試験の解答・解説)						2
						計 30
学業成績の評価方法	定期試験の得点、授業態度と出席状況により総合的に評価する。					
関連科目						
教科書・副読本	教科書: 「例題で学ぶ知能情報入門」大堀隆文, 西川孝二, 木下正博 (コロナ社), 副読本: 「人工知能」本位田真一 監修, 松本一教, 宮原哲浩, 永井保夫 共著 (オーム社)・「インテリジェントシステム」福田敏男 (昭晃堂)・「人工知能概論 (第2版)」荒屋真二 (共立出版)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	人工知能の基本概念を十分に理解できる。	人工知能の基本概念を概ね理解できる。	人工知能の基本概念を一部理解できる。	人工知能の基本概念を理解できない。		
2	知能ロボットに関する基礎知識を十分に理解できる。	知能ロボットに関する基礎知識を概ね理解できる。	知能ロボットに関する基礎知識を一部理解できる。	知能ロボットに関する基礎知識を理解できない。		

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
エネルギー工学 (Energy Engineering)	児玉知明 (非常勤)	5	1	後期 2時間	選択
授業の概要	工業熱力学を応用したエネルギー変換システムについて、昨今の資源・環境問題との関わりを理解しつつ、その性能向上のための基礎理論を学ぶ。				
授業の進め方	板書を中心とした講義形式で実施し、適宜、補足事項・最新情報などの資料を配布する。また、講義の理解を深めるため適時演習課題を実施する。				
到達目標	1. 資源・環境問題とエネルギー工学の関連を理解し、説明できる 2. 各種熱力学サイクルを理解し、説明できる 3. 実際のエネルギー変換システムの概要を理解し、説明できる				
学校教育目標との関係	B (基礎力) 高度な専門知識を学ぶための基礎的学力や技能を備えた技術者を育成する。				
講義の内容					
項目	目標	時間			
ガイダンス	エネルギー変換システムの概要と資源・環境との関わりを理解する。	2			
熱力学の基礎 1	エネルギーの形態、理想気体の状態式、熱力学の第 1 法則を理解する。	2			
熱力学の基礎 2	熱力学の第 2 法則、カルノーサイクルについて理解する。	2			
ガスサイクル	主要なガスサイクル (オットー、ディーゼル、サバテ、ブレントン) を理解する。	2			
熱機関の種類	各種熱機関の分類と仕組みを理解する。	2			
往復動式内燃機関 1	自動車をはじめとした往復動式内燃機関について、その構造・原理・性能を理解する。	2			
往復動式内燃機関 2	同上	2			
演習	問題を解くことにより理解度を評価し、解説により理解力を向上させる。	2			
ガスタービンおよびジェットエンジン 1	発電および航空機に用いられるガスタービンおよびジェットエンジンの構造・種類・性能を理解する。	2			
ガスタービンおよびジェットエンジン 2	同上	2			
燃焼工学 1	燃焼と燃焼反応、燃焼の形態、燃焼生成物などの燃焼工学の基礎について理解する。	2			
燃焼工学 2	同上	2			
蒸気原動所のサイクル 1	蒸気の熱力学的性質を理解し、ランキンサイクルとその効率向上について理解する。	2			
蒸気原動所のサイクル 2	同上	2			
期末試験および返却・解説	期末試験および答案の返却、解答の解説を行う。	2			
		計 30			
学業成績の評価方法	2 回の定期試験の結果を 70 %、出席状況と受講態度及び提出課題を 30 % として評価を行う。				
関連科目	熱力学 I・熱力学 II・流体工学 I・流体工学 II				
教科書・副読本	教科書: 「図解 エネルギー工学」平田 哲夫、田中 誠、熊野 寛之、羽田 喜昭 (森北出版), 副読本: 「JSME テキストシリーズ 熱力学」日本機械学会 (日本機械学会)・「燃焼工学」水谷 幸夫 (共立出版), その他: プリント教材等を必要に応じて配布する。				

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	講義した内容や課題について十分に理解できており、国内外の社会的状況や環境に結びつけて講義の意義や位置づけを調査し説明できる。	講義した内容や課題について理解できており、その内容を自ら文章で説明することができる。	講義した内容や課題について一部軽微な誤解があるものの、おおむね理解できている。	講義した内容や課題を理解できていない。
2	右欄に加え、p-V 線図、T-S 線図、H-S 線図も十分に理解できており、各線図を利用して課題の解決や実際の熱機関のエネルギー変換を計算し、説明できる。	熱機関の持つサイクル計算ができ、その内容や特徴を図表、文章を使って説明できる。	熱力学の法則を始め、熱機関の特徴を示すサイクルについて一部軽微な誤解があるものの、おおむね理解できている。	熱機関の持つ法則、特徴を示すサイクルの内容を理解できていない。
3	右欄に加え、現在および将来の国内外のエネルギー事情に結びつけて、講義したエネルギー変換システムの利点や問題点を調査して説明できる。	エネルギーの種類やエネルギー変換の原理機構を文章を使って説明できる。	エネルギーの種類やエネルギーの変換原理機構について、軽易な誤解があるが、おおむね理解できている。	第1次、第2次エネルギー、その変換する機関や装置の原理・機構を理解できていない。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
CAD・CAE 演習 (Computer Aided Design/Computer Aided Engineering Practice)	鈴木拓雄 (常勤)	5	1	後期 2 時間	選択
授業の概要	CAD(Computer Aided Design) などにより作図した機械部品によく使用される形状をもつモデルに対して CAE(Computer Aided Engineering) により構造解析 (力学的な解析) を行う。CAE には有限要素法解析ソフトの ANSYS (アンシス) を用い、構造解析を行う際には理論値との比較も行い、解析手法についての理解を深める。				
授業の進め方	講義とパソコンによる演習を中心とする。				
到達目標	1. 有限要素法 (FEM: Finite Element Method) の基礎を理解できる 2. CAE による計算には誤差が含まれることを理解でき、計算結果を自ら評価できる。				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
ガイダンス	授業の進め方の理解	1
有限要素法とは何か	有限要素法の概念の理解	1
はりのたわみ解析 (レポート 1)	はりのたわみ解析の基礎	4
	FEM による解析	4
	理論解と FEM 解析との比較	2
	理論階の仮定と適用限界の理解	4
一軸引張試験の載荷条件と拘束条件の相違による解析結果の比較 (レポート 2)	サンブナンの原理について	2
	載荷条件について	3
	拘束条件について	3
円孔を有する平板の解析 (レポート 3)	弾性力学の基礎	2
	FEM による解析	2
	理論解と FEM 解析による比較	2
	計 30	

学業成績の評価方法	3つのレポート課題提出、授業の出席状況ならびに取り組み姿勢によって評価する。取り組み姿勢は出欠状況と遅刻や授業中の態度により判定する。
関連科目	材料力学 I・材料力学 II・材料力学特論・機械設計法 I・機械設計法 II (ED)
教科書・副読本	教科書: 「ANSYS 工学解析入門 第 2 版」 CAD/CAE 研究会 (理工学社)

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	有限要素法による解析を実行するために必要な設定を定めることができ、解析を実行できる。	どのような場合に対して有限要素法による解析を用いるのが適切であるのかを説明できる。	材料力学や弾性力学の知識を織り交ぜながら有限要素法についての説明ができる。	「有限要素」を理解しておらず、どのようなことに利用できるのかを説明できない。
2	CAE による計算結果と、材料力学や弾性力学に基づく理論による計算結果との間に相違が生じた場合、どちらの方がより現実に近い値であるのかを推定できる。	CAE による計算結果と、材料力学や弾性力学に基づく理論による計算結果との間に相違が生じる場合があることを具体的に示すことができる。	CAE による計算結果には状況によっては疑わしい場合がありうることを認識している。	CAE による計算結果には疑いの余地がないと考えられており、結果は完全に正しいものであると思込んでいる。

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員	学年	単位	開講時数	種別
応用ロボット工学 (Applied Robotics)	根本良三 (常勤)	5	2	通年 2時間	選択
授業の概要	動力と運動を伝達する機構について学習し、実例について設計を行う。材料・表面処理の採用法・転位歯車方式とはすば歯車方式の採用により、減速装置について小型軽量化の手法を学習する。				
授業の進め方	動力を伝達し、運動方向を変換する変速装置を小型・軽量化するための設計の手法を学習し、さらに実例について組立図の制作を行う。				
到達目標	1. 要求された小型・軽量化設計ができる。 2. 平行軸・直行軸減速装置の設計と組立図の制作ができる。				
学校教育目標との関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。				

講義の内容

項目	目標	時間
速度の定義と種類 機械の原理 変速の必要性 変速比 変速機構 原動力 馬力と動力 モーメントと偶力 トルク 伝達効率 トルクと回転数 原動機 転位平歯車 歯車の種類 標準はすば歯車 歯直角方式 軸直角方式 スラストと回転方向 やまば歯車 転位はすば歯車 強度と材質 加工と精度 その他 プレゼンテーション	<p>第四学年で設計・製図を行った三軸二段の標準平歯車減速装置について、より高性能な材質・表面処理の採用あるいは、転位歯車方式の利用による小型・軽量化を試みる。 最小歯数の再設定による歯数の決定。 歯数の変更による曲げ強さと歯面強度の計算。 軸と軸受の再計算。 設計した装置の組立図をテクニカルスケッチにより、作成する。</p> <p>上記の減速装置について、さらに標準はすば歯車あるいは、転位はすば歯車方式の採用により平行軸歯車減速装置を小型・軽量化する。 設計した装置の組立図をテクニカルスケッチングにより、作成する。 見掛けの容積・実容積・重量について概略計算を行う。 代表者により、小型・軽量化の成果を発表し、討論を行う。</p>	<p>30</p> <p>30</p> <p>計 60</p>

学業成績の評価方法	課題提出物の完成度 (最重要)、授業態度および 4 回の定期試験の結果より決定する。成績不良者に対する追試は行わない。
-----------	---

関連科目	
------	--

教科書・副読本	教科書: 「絵とき「歯車」基礎のきそ」根本良三 (日刊工業新聞社)・「機械製図 (検定教科書)」 (実教出版)・「機械設計 I (検定教科書)」 (実教出版)・「機械設計 II (検定教科書)」 (実教出版), 副読本: 「歯車の基礎と設計」成瀬長太郎 (養賢堂)
---------	--

評価 (ルーブリック)

到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)
1	転位はすば歯車の設計法を理解してさまざまな要求を満たしたはすば歯車幻想装置を設計・製図できる。	平歯車の転位方式を理解しており、中心距離を自由に選んだ設計により、装置全体の小型・軽量化設計ができる。	材料および表面熱処理を適切に選択することにより、高性能な小型・軽量化設計ができる。	装置全体の小型・軽量化設計ができない。
2				

平成 29 年度 ロボット工学コース シラバス

科目名	担当教員		学年	単位	開講時数	種別
特別講義 (Special Lecture)	吉田喜一 (非常勤)		5	1	後期 2時間	選択
授業の概要	「技術史」の講義を行う。人類誕生以来の技術の歴史を概観しながら、現代技術の特徴と問題点を考察する。できるだけ日常生活と関連させて講義をしたい。					
授業の進め方	全体としてビデオを利用して講義する。簡単なものづくり、実験・測定も取り入れる。					
到達目標	1. 現代技術を考察する眼を養うことができる。					
学校教育目標との 関係	A (実践力) 実践的技術教育を通じて、工学的知識・技術の基本を備え新しい“もの”の創造・開発に粘り強く挑戦できる技術者を育成する。					
講義の内容						
項目	目標					時間
オリエンテーション	日本機械学会 100 周年記念製作ビデオ					2
子どもの遊びと技術 1	紙ブーメランの製作と飛行、揚力の学習					2
NHK アイデア対決ロボコン	2 足歩行ロボット					2
中小企業と技術	荒川区及び城東地区内の中小企業紹介					2
宇宙	重力と無重力、反射神経測定					2
動力の変遷	人間 (自分) の動力測定					2
道具からの機械、ロボットへの 発展	技術発展のメカニズム					2
最近の事故分析	福島第一原発事故					2
技術と公害、環境	二酸化窒素測定					2
子どもの遊びと技術 2	宙返り紙ヒコーキ、ブーメラン紙コップの製作					2
技術の定義	技術と科学、技術と技能、技術と工学、経済学					2
人類と核兵器	オバマ演説					2
現代の技術・職業教育	高専とは何か					2
経営者と技術者	本田宗一郎ビデオ					2
まとめ						2
						計 30
学業成績の評価方法	レポート (国立科学技術博物館を含めた 3 館の見学感想)、現代技術に関するレポート 1 つ、レポート 70 %、出席 30 %					
関連科目						
教科書・副読本	参考書: 「工学概論」石谷清幹 (コロナ社)・「工作機械の歴史」ライオネル・ロルト著、磯田浩訳 (平凡社)・「現代技術論 (経済学基礎セミナー) 6」中村静治 (有斐閣)・「弁証法の諸問題」武谷三男 (勁草書房)					
評価 (ルーブリック)						
到達目標	理想的な到達レベルの目安 (優)	標準的な到達レベルの目安 (良)	ぎりぎりの到達レベルの目安 (可)	未到達レベルの目安 (不可)		
1	現代技術を考察する眼を十分に養うことができる。	現代技術を考察する眼を概ね養うことができる。	現代技術を考察する眼を一部養うことができる。	現代技術を考察する眼を養うことができない。		