

| | | | | | | | | | | | |
|---|--|-----|----|----------|---|----|---------------------------------------|-----|----|----|---|
| 2021年度 日本工学院八王子専門学校 | | | | | | | | | | | |
| ロボット科 | | | | | | | | | | | |
| ロボット製作実習 2 | | | | | | | | | | | |
| 対象 | 2 年次 | 開講期 | 前期 | 区分 | 必 | 種別 | 実習 | 時間数 | 90 | 単位 | 3 |
| 担当教員 | 高地、寺澤 | | | 実務 経験 | 有 | 職種 | 自動車整備士自動車電子制御整備修理 (高地)、電子回路設計 (寺澤) | | | | |
| 授業概要 | | | | | | | | | | | |
| ロボットの設計をしたり、創る場合に必要な基礎と応用技術について実習し、実際にロボットを製作します。 | | | | | | | | | | | |
| 到達目標 | | | | | | | | | | | |
| ラジコン型多足歩行型ロボットの設計・製作について理解する。ラジコン型多足歩行ロボットを完成させるための技術を身につけ、実際にロボットを完成させる。電子計測を体験し、測定器の使い方を学ぶ。2足歩行ロボットの制御を体験する。 | | | | | | | | | | | |
| 授業方法 | | | | | | | | | | | |
| ロボットを製作するために必要な、機械・電子・コンピュータ技術に関する基礎的な実験や製作実習を行う。グループに分かれて項目別に実習を行う。ラジコン型多足歩行ロボット製作実習電子測定2足歩行ロボット実習を班ごとのローテーションで行う。 | | | | | | | | | | | |
| 成績評価方法 | | | | | | | | | | | |
| 試験・課題 (30%) 試験と課題を総合的に評価する レポート (30%) 授業内容の理解度を確認するために実施する 成果発表 (口頭・実技) (10%) 授業時間内に行われる発表方法、内容について評価する 平常点 (30%) 積極的な授業参加度、授業態度によって評価する | | | | | | | | | | | |
| 履修上の注意 | | | | | | | | | | | |
| 遅刻・欠席をしないように注意すること。グループでの活動があるので、積極的に関わり、協力して作業を行うこと。実習中に指示された提出物を、期日までに必ず提出すること。授業時数の4分の3以上出席しない者は合格することができない。90時間の科目であるが、8時間×12回で96時間分の授業を実施する。各項目をローテーションで実施するため、班ごとに実習の順序は変化する。 | | | | | | | | | | | |
| 教科書教材 | | | | | | | | | | | |
| 毎回レジュメ・資料を配布する。参考書・参考資料等は、授業中に指示する。 | | | | | | | | | | | |
| 回数 | 授業計画 | | | | | | | | | | |
| 第1回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 電子測定：AM ラジコン型多足歩行ロ ボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 電子回路の測定 を行い、測定器の使い方を学ぶ。 | | | | | | | | | | |
| 第2回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 電子測定：AM ラジコン型多足歩行ロ ボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 電子回路の測定 を行い、測定器の使い方を学ぶ。 | | | | | | | | | | |
| 第3回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 電子測定：AM ラジコン型多足歩行ロ ボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 電子回路の測定 を行い、測定器の使い方を学ぶ。 | | | | | | | | | | |

| 2021年度 日本工学院八王子専門学校 | | |
|---------------------|--|--|
| ロボット科 | | |
| ロボット製作実習 2 | | |
| 第4回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 電子測定：AM ラジコン型多足歩行ロボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 電子回路の測定を行い、測定器の使い方を学ぶ。 | |
| 第5回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 電子測定：AM ラジコン型多足歩行ロボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 電子回路の測定を行い、測定器の使い方を学ぶ。 | |
| 第6回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 電子測定：AM ラジコン型多足歩行ロボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 電子回路の測定を行い、測定器の使い方を学ぶ。 | |
| 第7回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 2足歩行ロボット：AM ラジコン型多足歩行ロボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 2足歩行ロボットを組み立てて制御方法を学ぶ。 | |
| 第8回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 2足歩行ロボット：AM ラジコン型多足歩行ロボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 2足歩行ロボットを組み立てて制御方法を学ぶ。 | |
| 第9回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 2足歩行ロボット：AM ラジコン型多足歩行ロボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 2足歩行ロボットを組み立てて制御方法を学ぶ。 | |
| 第10回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 2足歩行ロボット：AM ラジコン型多足歩行ロボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 2足歩行ロボットを組み立てて制御方法を学ぶ。 | |
| 第11回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 2足歩行ロボット：AM ラジコン型多足歩行ロボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 2足歩行ロボットを組み立てて制御方法を学ぶ。 | |
| 第12回 | AMラジコン型多足歩行ロボット製作 PM 2足歩行ロボット：AM ラジコン型多足歩行ロボットの設計・製作技術を身に付け、実際に完成させる PM 2足歩行ロボットを組み立てて制御方法を学ぶ。 | |