科目名	ロボット応用実習 1							年度	2024
英語科目名	Robot application practical training 1						学期	通年	
学科・学年	ロボット科 1年次	必/選	選 1	時間数	30	単位数	1	種別※	実習
担当教員	山吹、寺澤、石川	教員の実務経験		有	実務経験の職種 機械設計・ 吹)、電子順 澤)		構想物設計施工(山 可路設計エンジニア(寺		

# 【科目の目的】

ロボッ業界で活躍するために必要な工具、材料などの応用技術を体験的に学びます。

#### 【科目の概要】

ロボットやものづくりに関する総合的な実習として、企業連携プロジェクトやロボット競技会へ向けた活動、インターンシップ(企業実習)、展 示会見学などを単位認定します。

# 【到達目標】

自主的に研究活動を行うなど、積極的に取り組む姿勢を習得する。グループで一つのものを作り上げるために必要な、チームワークや計画力など を習得する。

### 【授業の注意点】

事前に、活動内容について、担任の許可を得ること。グループでの活動がある場合は、積極的に関わり、協力して作業を行うこと。中途半端に投げださず、最後まで完成させること。レポート提出必須。

評価基準=ルーブリック							
ルーブリック 評価	レベル 5 優れている	レベル4 よい	レベル3 ふつう	レベル2 あと少し	レベル 1 要努力		
到達目標 A	基本工具の名前使い方 を理解している	基本工具の名前使い方 を理解している	ニッパ、ペンチなど工 具を利用できる	ドライバーを区別して 使う	ドライバーの区別がで きない		
到達目標 B	仕様に適した材料を選 定できる	アルミの特性を理解し ている	アルミ材の加工がでる	アルミ、真鍮の違いを 知っている	材料を知らない		
到達目標 C	仕様に適した回路を選 定できる	回路図の動作を理解している	回路図をもとに組み立 てができる	回路図を起こすことが できる	回路を組み立てられない		
到達目標 D	仕様に適した機構を選 定できる	機構の動作を理解している	図面をもとに機構を組 み立てることができる	基本機構を図面に起こ すことができる	機構を考えられない		
到達目標 E	仕様に適したプログラ ムを選定できる	プログラムを利用して 動きを変更できる	動きとプログラムの関 連を理解している	動作に必要な動きを理 解している	プログラム作成ができ ない		

# 【教科書】

情報リテラシーWindows10 / Office 2019対応 FOM出版

# 【参考資料】

# 【成績の評価方法・評価基準】

課題(100%)毎回提出の課題で評価する

演習のいずれかを記入。

科目名			ロボット応	年度	20	24	
	英語表記		Robot application pra		学期	通	年
回数	授業テーマ	各授業の目的	授業内容	到達目標=修得するスキル		評価方法	己評
1	企画検討	課題を正しく理解する	1 企画の理解	大会等のレギュレーション企画理解 必要な機能動作を検討		3	
2	基本設計	課題解決にむけ どのような方法で 対応するか検討	1 仕様、動作検討	必要な機能の確認 機構機能の確認		3	
3	基本解析	課題解決に向け 基本対応を 確認する	1 動作シュミレーション	企画に対応できるか確認		3	
4	材料検討	必要な構造、材料 を検討する	1 製作準備 2 基本加工	材料の選択 基本構造コア部作成		3	
5	機構試作	機械的部分の 動作確認	1 仮組み立て	機構機能の動作確認		3	
6	機構確認	仕様を満たすか 調整	1 機構機能確認調整	必要な機能動作ができるか調整		3	
7	電気回路試作	電気回路の検討	1 制御部検討	コントローラーの開発、モータ回路		3	
8	電気回路確認	仕様を満たすか 確認調整	1 動作確認	仕様と比較して問題点の調整		3	
9	組み込み	機構内に電気回路を組み込む	1 組み込み調整	機構部に回路部を組み込む		3	
10	プログラム作成	モーション作成	1 動作プログラム	動作の確認プログラム調整		3	
11	動作テスト	動作確認	1 動作確認	各モーションの確認		3	
12	修正	修正	1 調整	不具合箇所の調整		3	
13	トライアル	テスト運転	1 テスト動作	長時間動作試験		3	
14	習熟訓練	大会想定訓練	1 デモンストレーション	訓練		3	
15	確認 (大会)	発表	1 発表(大会)	発表会		3	

評価方法:1.小テスト、2.パフォーマンス評価、3.その他

自己評価:S: とてもよくできた、A: よくできた、B: できた、C: 少しできなかった、D: まったくできなかった

考 等