

科目名	ロボット製作実習 1							年度	2025	
英語科目名	Hands-on course on Robot assembly 1							学期	後期	
学科・学年	ロボット科 1 年次	必／選	必	時間数	90	単位数	3	種別※	実習	
担当教員	寺澤、山吹	教員の実務経験		有	実務経験の職種		機械設計・構造物設計施工			
【科目の目的】										
ロボットを作る、業界で活躍するために必要な工具、材料など基礎技術を体験的に学びます。										
【科目の概要】										
ロボットの設計をしたり、創る場合に必要な基礎技術について実習し、機械加工や電子回路組み立てなどを体験します。										
【到達目標】										
測定器の取扱いに慣れる。基礎的な電気・電子回路の特性を理解する。基礎的な機械加工・測定法を理解する。ロボット製作技術の基本を体験する。工具の取扱いに慣れる。コンピュータ制御技術の基本を体験する。										
【授業の注意点】										
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。										
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										
※種別は講義、実習、演習のいずれかを記入。										

科目名		ロボット製作実習 1				年度	2025
英語表記		Hands-on course on Robot assembly 1				学期	後期
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	自己評価
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	3	
			2		必要な機能動作を検討		
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	3	
			2		機構機能の確認		
3	基本解析	課題解決に向け 基本対応を 確認する	1	動作シミュレーション	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	材料の選択	3	
			2	基本加工	基本構造コア部作成		
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	3	
			2		プログラム調整		
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							
備考 等							