科目名	ロボット応用実習4							年度	2025
英語科目名	Robot application practical training 4							学期	通年
学科・学年	ロボット科 2年次	必/選	選 2	時間数	30	単位数	1	種別※	実習
担当教員	寺澤、石川	教員の実務経験		有	実務経験の職種 (ウ澤) (ウ澤)		・構想物設計施工(山 回路設計エンジニア		

【科目の目的】

ロボット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総合的に学びます。

【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			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			ロボット応見	用実習4	年度 2		25	
	英語表記		R	obot application pra	ctical training 4 学期			
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			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 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	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			
4	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	
		を検討する		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			
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			
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			
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			
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			
15	確認 (大会)	発表	1	発表 (大会)	発表会			

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