

科目	電子工学実験実習 (Laboratory Work in Electronic Engineering)		
担当教員	戸崎 哲也, 堀池 伸和, 笠井 正三郎, 三好 誠司		
対象学年等	電子工学科・5年・通年・必修・4単位		
学習・教育目標	工学複合プログラム	C1(50%) C4(50%)	JABEE基準1(1) (d)2-b,(d)2-d,(e),(f),(h)
授業の概要と方針	座学を通じて修得した知識を確認するとともに, 実験原理・方法を修得する。6週連続を1サイクルとし, A, B, C, Dの4つの大テーマについて4班が1年をかけて巡回していく。班分けは出席番号順で等分することにより行う。		
	到達目標	達成度	到達目標毎の評価方法と基準
1	【C1】 VHDLによる設計の特徴と基本的な流れ, 技術について説明できる。		VHDLによる設計の特徴と基本的な流れ, 技術について理解できているかを取り組みと達成度で評価する。
2	【C1】 自ら考案したデジタル回路をVHDLで設計し, その結果について発表できる。		自ら考案したデジタル回路をVHDLで設計し, その結果について発表できるかを取り組みと達成度で評価する。
3	【C1】 マイクロ波の電力の測定ができる。		マイクロ波の電力の測定ができるかを取り組みと達成度で評価する。
4	【C1】 AM変調波, FM変調波の波形, スペクトルを観測することができる。		AM変調波, FM変調波の波形, スペクトルを観測することができるかを取り組みと達成度で評価する。
5	【C1】 シーケンス制御の基本的な構成とプログラムが理解できる。		シーケンス制御の基本的な構成とプログラムが理解できるかを取り組みと達成度で評価する。
6	【C1】 センサー, コントローラ, 駆動系を構成要素とする制御システムを構成できる。		センサー, コントローラ, 駆動系を構成要素とする制御システムを構成できるかを取り組みと達成度で評価する。
7	【C1】 オブジェクト指向型を理解し, AIBOの運動制御をプログラミングによって行うことができる。		オブジェクト指向型を理解し, AIBOの運動制御をプログラミングによって行うことができるかを取り組みと達成度で評価する。
8	【C1】 自ら制作したオリジナルな制御プログラムについて発表することができる。		自ら制作したオリジナルな制御プログラムについて発表することができるかを取り組みと達成度で評価する。
9	【C4】 適切な文章表現で実験報告書を作成でき, 期限内に提出できる。		適切な文章表現で的確に実験報告書が作成できているかを報告書の内容で評価する。
10			
総合評価	各テーマごとに取り組みおよび達成度を50%, 報告書(レポート)の内容および提出状況を50%の割合で評価し, 最終的にはそれらの平均点を総合評価とする。遅刻・欠席は取り組みおよび達成度で減点し, レポート提出遅れは報告書(レポート)の内容および提出状況で減点するが, 詳細は第1週目のガイダンスで説明する。		
テキスト	「電子工学科・第5学年実験実習シラバス(計画書)」: プリント 「電子工学科・第5学年実験実習指導書」: プリント 「電子工学科・安全の手引き」: プリント		
参考書	「知的な科学・技術文章の書き方」: 中島利勝, 塚本真也(コロナ社)		
関連科目			
履修上の注意事項	関連科目: 電子工学実験実習(本科4年), その他実験テーマの関連教科		

授業計画 1 (電子工学実験実習)

週	テーマ	内容(目標, 準備など)
1	ガイダンス, 安全教育, 実験テーマの概要説明	詳細な電子工学実験実習シラバス(実験実習計画書)を配布し, 評価方法, レポートの作成・提出方法・提出遅れの扱い, 遅刻・欠席の扱い, 班構成, 実施日などの説明をする. また, 当学年の安全に関する全般的な注意事項を説明する. その後, 各テーマの概要とテーマに関係する安全に対する注意事項の説明を行う.
2	VHDLによるデジタル回路の設計	QuartusIIによるFPGA開発の手順と基本操作
3	VHDLによるデジタル回路の設計	VHDLによる論理回路設計の基本
4	VHDLによるデジタル回路の設計	VHDLによる論理回路設計と自由課題
5	VHDLによるデジタル回路の設計	自由課題
6	VHDLによるデジタル回路の設計	自由課題とプレゼンテーション準備
7	VHDLによるデジタル回路の設計	プレゼンテーション
8	マイクロ波および変調復調に関する実験	マイクロ波の電力の測定, マイクロ波の周波数の測定
9	マイクロ波および変調復調に関する実験	マイクロ波の定在波比と管内波長の測定, ホーンアンテナの指向性とゲインの測定
10	マイクロ波および変調復調に関する実験	マイクロ波の空間伝搬の実験, マイクロ波の回折の実験
11	マイクロ波および変調復調に関する実験	AM変調の実験
12	マイクロ波および変調復調に関する実験	AM復調の実験, FM変調の実験(1)
13	マイクロ波および変調復調に関する実験	FM変調の実験(2), FM復調の実験
14	計測制御に関する実験	ラダー図入力によるシーケンス制御の基礎
15	計測制御に関する実験	シーケンス制御の応用
16	計測制御に関する実験	車輪型ロボット1(ライントレーサ: 基礎編)
17	計測制御に関する実験	車輪型ロボット2(ライントレーサ: 応用編)
18	計測制御に関する実験	前回到引き続き, 車輪型ロボット2(ライントレーサ: 応用編)
19	計測制御に関する実験	プレゼンテーション
20	ロボットの動作制御と映像処理	AIBOの姿勢制御
21	ロボットの動作制御と映像処理	AIBOの動作制御
22	ロボットの動作制御と映像処理	AIBOの各種センサーの取り扱い
23	ロボットの動作制御と映像処理	音声処理, 映像処理の扱い方
24	ロボットの動作制御と映像処理	自由課題
25	ロボットの動作制御と映像処理	プレゼンテーション
26	工場見学	
27	担当教官による個別実験	
28	担当教官による個別実験	
29	担当教官による個別実験	
30	担当教官による個別実験	
備考	第1班はA B C D, 第2班はB C D A, 第3班はC D A B, 第4班はD A B Cと大テーマを巡回する. ここには, 第1班の計画を示す. 中間試験と定期試験は実施しない.	