

科目	ロボット工学 (Robotics)		
担当教員	清水 俊彦 講師		
対象学年等	機械工学科・5年D組・前期・選択・2単位(学修単位II)		
学習・教育目標	A4-M3(100%)	JABEE基準1(1)	(d)1.(d)2-a,(d)2-d,(g)
授業の概要と方針	産業の発達と生産方式の変遷, 現代オートメーションにおけるロボットの位置付け, ロボットの運動学について講義する. 適時, シミュレーションによる実習, 適用事例の紹介, 演習問題によってロボット工学についての理解を深める.		
	到達目標	達成度	到達目標毎の評価方法と基準
1	【A4-M3】現代オートメーションにおけるロボットの位置付けが理解できる.		産業の発達と生産方式の変遷, 現代オートメーションの位置付け, 現状のロボット技術についての理解度を定期試験で評価する.
2	【A4-M3】ロボットの基本構造が理解できる.		ロボットの記号的表現, 姿勢の数学的表現が理解できているか定期試験で評価する.
3	【A4-M3】ロボットの運動学と静力学, ならびに動力学が理解できる.		ロボットの運動学と静力学, ならびに動力学が理解できているかをレポートおよび定期試験で評価する.
4			
5			
6			
7			
8			
9			
10			
総合評価	成績は, 試験85% レポート15% として評価する. 100点満点で60点以上を合格とする.		
テキスト	簡単!実践!ロボットシミュレーション - Open Dynamics Engineによるロボットプログラミング (森北出版): 出村 公成		
参考書	ロボット工学 機械システムのベクトル解析 (機械工学選書): 広瀬 茂男		
関連科目	工学系科目全般		
履修上の注意事項	特に工業力学をよく復習しておくこと.		

