

科目	シミュレーション演習 (Exercise of Computer Simulation)		
担当教員	片山 大悟 講師		
対象学年等	機械工学科・5年R組・前期・必修・1単位【演習】(学修単位I)		
学習・教育目標	A3(30%), A4-M3(40%), A4-M4(30%)		
授業の概要と方針	産業の発達と生産方式の変遷,ロボットの運動学,多様化するロボットによる自動化の流れについて講義する.また,シミュレーションによる実習,応用事例の紹介,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	到達目標別の評価方法と基準
1	【A3】現代オートメーションにおけるロボットの位置づけが理解できる.		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づけ,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を定期試験で評価する.
3	【A4-M4】ロボットの運動学における静力学・動力学が理解できる.		ロボットの運動学における静力学・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	ロボティクス(日本機械学会)		
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.		

授業計画(シミュレーション演習)

	テーマ	内容(目標・準備など)
1	産業の発達と現代オートメーション	産業の発達に伴う生産方式の変化,現代オートメーションにおけるロボットの位置づけについて理解する.
2	ロボット工学の基礎	ロボット工学の概要を学び,ロボットの構造と記号表現,教示方法を理解する.
3	動力学シミュレーション(1)	動力学シミュレーションについて学び,導入となるプログラムを作成する.
4	動力学シミュレーション(2)	プログラムに関する基礎を学び,剛体の位置と姿勢を表示するプログラムを作成する.
5	動力学シミュレーション(3)	ロボットの運動学で必要となる,ベクトルや行列演算を行うプログラムを作成する.
6	ロボットプログラムの基礎(1)	ROSなどのロボットのプログラムにかかわる基礎を学習する.
7	ロボットプログラムの基礎(2)	同上
8	ロボットプログラムの基礎(3)	同上
9	ロボットプログラムの基礎(4)	同上
10	ロボットプログラムの基礎(5)	同上
11	演習	演習により,シミュレーションの復習を行う.
12	ロボットの知能(1)	情報処理の集合としてのロボットの知能について,近年の動向を基に,機械学習の知見も踏まえて学習する.
13	ロボットの知能(2)	同上
14	ロボットの知能(3)	同上
15	ロボットの知能(4)	同上
16		
17		
18		
19		
20		
21		
22		
23		
24		
25		
26		
27		
28		
29		
30		
備考	前期定期試験を実施する.	