科目名科目コード	制御系構成論				英文表記		Control system design			2012年3月15日				
教員名:武	村史	朗	0111								11	—— ■成		
技術職員名		学科/		コース		学年	ı.Xı	選	履修·学修	単位数	授業形態	_	 集期間	
創造システ					ムエ学		,-	択	学修	2単位	講義	-	上 後期	
利日日煙	スコロ標・制御対象の一つであるロボットの選									2+12	DH 3%	15	× 791	
	制御対象の一つであるロボットの運動学・動力学を理解する. 評価:定期試験70%+課題提出30%													
総合評価	学年末評価は総合評価60%以上を合格とする.													
	科目					ABEE教育目		達成度目標の評価方法						
達成度目 標と評価	1	アーム	ムの運	動学,	移動体	本の運動学に	ナ,ロボット 軍動学につ ⇒ 定期試験により知識の定					E着を確認する		
方法	2	ロボッ	ルアー	る(B-2 <u>)</u> -ムの動		について理					 を確認する			
		る(B-	3)					⇒	D. N.Z. 1 - CO 7,	19 10 10000				
本科·専攻科	1	1 2 3 4				! <u>¯</u> JABEEプログラム名称				機械シス	ベテム工学			
教育目標	0		0		JABI	EEプログラ	ム教育	目標		В	2,3			
授業概	1 24 -	<i>+</i> T⊞ A7	11 	ノ心面。	⊥ ≬± 7	7								
要、方針、 履修上の	講義	形式で	進め,	く必要: 適宜演	習を	行う. 本科目	目は板	書を主	に行う 必要	要に応じて資	資料を配布す	·る.		
注意	小 明7	な点か	あれば	5,授業	き甲も	しくは授業後	後に質	問に米	こくたさい.					
教科書•				作成プリ ルエ学		預茂男著(裳	華屋)							
教材	J	֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֖֓֟	ークル	·」金井	共著(コロナ社)	T //							
				-	Ī	授	業	计 頂	I					
週	授	業 項	Į E	l	時間	授			画 集内容	ļ.		自学自 冒•復習	習() 内容	
1	授	* J	Į E	l	時間	授 :			•	?				
週 1 2 3	授	業工	Į E	I	時間	授:			•	7				
1 2 3 4	授 :	業 功	(I I	時間	授:			•	F				
1 2	授 :	業 功	Į E	I I	時間	授			•	?				
1 2 3 4 5	授 :	‡ л	Į E		時間	授			•	2				
1 2 3 4 5 6 7 8 9	授 3	‡ л	Į E		時間	授			•	F				
1 2 3 4 5 6 7 8	授 1	‡ л	Q E		時間	授			•	F				
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12	授 3	業 功	Į E		時間	授			•	F				
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11	授 3	業 巧			時間	授			•	7				
1 2 3 4 5 6 7 7 8 9 10 11 12 13 14 15					時間	授			•	1				
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 期末	ガガ	用末試 (イダン	験			授業の概要	i i i i i i i i i i i i i i i i i i i	受 す	大 内 容					
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 期末	其ガベクトノ	月末試! イダン レ解析	験 ス		[] 2 2	授業の概要	では、	受う	ついて説明					
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 期末 16 17 18 四月 19	期 ガンベクトル ドットア	用末試! イダン レ解析 ームの コビ行	験 スの準備 別順運事	前学	2 2 2	授業の概要	では、	受う	ついて説明					
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 期末 16 17 18 □ 19 20 □	期 ガンベクトノ ドットア ヤ 転する	用末試! イダン レ解析 ームの コビ行 ベクト/	験 の準備 列心の解	前学	[] 2 2 2 2 2	授業の概要 ベクトル解れ ロボットアー ロボットアー 動力学解析	で で で で で で で で で で で で で で	受う	大 内 容					
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 期末 16 17 18 □	ガンベクトノア ヤ 転する	#末試! イダンレ解析 一ムのコビ行 マベクト/	験 スの準値 順運動 レの解	新学 析1	[] 2 2 2 2 2 2	授業の概要 ペクトル解れ ロボットアー 動力学解析 動力学解析	で で で で で で で で で で で で で で	受う。	ついて説明					
1	メガルアヤるいまする	非末試 イダン レ解析 ームで行い ベクト ベクト ベクト	験 ス の準備 別 レの解 レの解	動学 析1 析2 析3	[] 2 2 2 2 2 2 2	授業の概要を受ける。 一般では、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これ	で が が が が が で で で で で で で で で で で で で	受う。「一方」では、一方では、一方では、一方では、一方では、一方では、一方では、一方では、一方	で 内 名 ついて説明 学について (係について) (係について) (でいて)	学ぶ 学ぶ				
1	ガンベクトノア ヤ 転する	#末試! イダケンレ解析のコピイントンベクトン	験 スの準備 原列 レの解 シレの解	情 動学 析1 析2	[] 2 2 2 2 2 2 2	授業の概要を受ける。 一般では、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これ	で が が が が が で で で で で で で で で で で で で	受う。「一方」では、一方では、一方では、一方では、一方では、一方では、一方では、一方では、一方	ついて説明	学ぶ 学ぶ				

27	ロボットアームの動力学4	2	ロボットアームの動力学について学ぶ	ノート			
28	地上移動体の位置認識1	2	地上移動体の運動学について学ぶ	ノート			
29	地上移動体の位置認識2	2	地上移動体の運動学について学ぶ	ノート			
30	水中ロボットの運動学	2	水中ロボットの運動学について学ぶ	ノート			
期末	期末試験	[2]					
	学習時間合計 30 実時間						
	標準的所用時間(試行)						
1	5時間						
2	3時間						
3							
備考欄							

(共通記述)

この科目はJABEE対応科目である。

(各科目個別記述)

・ この科目の主たる関連科目は数学,物理,電気電子,応用数学 I・II,制御工学,システム制御論,知能制御論,メカトロニクス工学,計測工学,ロボット工学がある.

学習時間は、実時間ではなく単位時間で記入する。(45分=1、90分=2)