

メカトロニクス工学 (Mechatronics)		5 年・前期・1 学修単位(β)・必修 電気工学科・担当 小坂 洋明	
〔準学士課程(本科 1-5 年) 学習教育目標〕 (2)	〔システム創成工学教育プログラム 学習・教育目標〕 D-1 (80%), B-2 (20%)	〔JABEE 基準〕 (d-2a) , (d-1)	
〔講義の目的〕 メカトロニクスとは、機械工学(Mechanics)と電子工学(Electronics)を融合した分野であり、機械の小型化や知能化を実現するために必要な学問である。本講義の目的は、メカトロニクスの基本要素やメカトロニクスに関連する学問・技術について理解することである。			
〔講義の概要〕 メカトロニクスの基本要素として、各種センサ、アクチュエータ及び動力伝達機構について解説する。制御理論の中からメカトロニクスと関連の深いテーマについて触れる他、最近注目されている組み込みシステムやロボット関連の理論・技術についても解説を行う。理解の促進や確認のため、適宜課題や小テストを行う。			
〔履修上の留意点〕 メカトロニクスは融合分野であり、機械・電気・情報等の幅広い知識が要求される。講義の復習を十分に行い、授業内容の理解に努めること。			
〔到達目標〕 前期末試験：センサ・アクチュエータ・機構・ロボット・ヒューマンインタフェースの基礎について理解する。			
〔評価方法〕 定期試験成績 (70%)、課題・小テスト (20%)、授業への取り組み (10%) により評価する。			
〔教科書〕 なし			
〔補助教材・参考書〕 授業中に配布するプリント			
〔関連科目〕 電気回路系・計測制御系・情報通信系の専門科目			

## 講義項目・内容

週数	講義項目	講義内容	自己 評価*
第1週	イントロダクション	メカトロニクス概要	
第2週	センサ(1)	センサとは、各種センサの紹介	
第3週	センサ(2)	各種センサの紹介	
第4週	アクチュエータ(1)	アクチュエータとは、各種アクチュエータの紹介	
第5週	アクチュエータ(2)	各種アクチュエータの紹介	
第6週	線形変換機構(1)	変換機構とは、摩擦伝動装置	
第7週	総合演習 (1)	今までの内容の確認・復習	
第8週	線形変換機構(2)	歯車装置	
第9週	線形変換機構(3)	巻掛け伝動装置・チェーン	
第10週	非線形変換機構(1)	リンク	
第11週	非線形変換機構(2)	カム	
第12週	ロボット基礎 (1)	ロボットの歴史、種類	
第13週	ロボット基礎 (2)	ロボットの運動学	
第14週	ヒューマンインタフェース	ヒューマンインタフェースの基礎	
第15週	総合演習 (2)	今までの内容の確認・復習	
期末試験			

\* 4 : 完全に理解した, 3 : ほぼ理解した, 2 : やや理解できた, 1 : ほとんど理解できなかった, 0 : まったく理解できなかった.  
 (達成) (達成) (達成) (達成) (達成)