

平成 24 年度 岐阜工業高等専門学校シラバス				
教科目名	機構学	担当教員	山田実	
学年学科	3年 機械工学科	通年	必修	2単位
学習・教育目標	(D-2) 100%			
授業の目標と期待される効果： これまでの物理学で学んだ物体の運動についての知識を基に、機械の機構に関する以下の基礎的事項を修得することを目的とする。 ①機構における運動を解析できる ②リンクによる機械の運動を理解し、設計できる ③歯車装置およびカム機構による機械の運動を理解し、設計できる ④巻き掛けおよび摩擦伝動機構による機械の運動を理解し、設計できる		成績評価の方法： 前期中間試験 100 点＋前期期末試験 100 点＋後期中間試験 100 点＋後期期末試験 100 点＋課題 40 点とし、総得点率によって評価を行う。 達成度評価の基準： 教科書等の演習問題と同等なレベルの問題を試験等で出題し、総合的に 6 割以上正答のレベルまで達していること。 ①機構における運動の解析（瞬間中心、速度、加速度）を 6 割以上できる ②リンクによる機械の運動を 6 割以上説明でき、諸量を計算できる ③歯車装置およびカム機構による機械の運動を 6 割以上説明でき、諸量を計算できる ④巻き掛けおよび摩擦伝動機構による機械の運動を 6 割以上説明でき、諸量を計算できる		
授業の進め方とアドバイス：機械設計製図 I で学習した機構、物理で学習した物体の運動に関係するところを十分復習しておくこと				
教科書および参考書：機構学，森田均，実教出版を教科書とする。				
授業の概要と予定：前期				
第 1 回：機構学とは				
第 2 回：機械と機構，連鎖と機構				
第 3 回：機構の運動と瞬間中心				
第 4 回：3 瞬間中心の定理				
第 5 回：機構における速度（移送法，分解法）				
第 6 回：機構における速度（連接法，写像法）				
第 7 回：機構における加速度，コリオリ力				
第 8 回：中間のまとめ				
第 9 回：リンク機構（1）4 節回転連鎖、回転—揺動機構、2 重回転機構				
第 10 回：リンク機構（2）スライダクランク連鎖				
第 11 回：リンク機構（3）往復スライダ機構				
第 12 回：リンク機構（4）各種リンク機構の紹介 1				
第 13 回：リンク機構（5）リンク機構の運動				
第 14 回：レゴを使った演習				
第 15 回：前期の復習				
期末試験				
第 16 回：フォローアップ				

授業の概要と予定：後期
第17回：摩擦と運動，摩擦伝動装置
第18回：だ円および円すい車
第19回：摩擦車の伝達
第20回：歯車（1）用語の説明
第21回：歯車（2）サイクロイド・インボリュート歯形
第22回：歯車（3）かみ合い率
第23回：歯車（4）すべり率
第24回：歯車（5）歯車の種類，歯車列
第25回：中間のまとめ
第26回：巻き掛け伝動機構（1）平ベルトによる伝動、ベルトの長さおよび巻き掛け角
第27回：巻き掛け伝動機構（2）ベルト伝動の速度比、ベルトの張力と伝動動力
第28回：カム機構（1）カム装置とカムの種類
第29回：カム機構（2）カム線図とカムの輪郭曲線
第30回：レゴを使った演習
第31回：後期の復習
期末試験
第32回：フォローアップ