

2021年度 授業シラバスの詳細内容

○基本情報			
科目名	研究ゼミナール (Seminar of Study)		
ナンバリングコード	J31702	大分類 / 難易度 科目分野	機械電気工学科 専門科目 / 応用レベル 研究キャリア
単位数	2	配当学年 / 開講期	3年 / 後期
必修・選択区分	必修 ※入学年度及び所属学科コースで異なる場合がありますので、学生便覧で必ず確認してください。		
授業コード	J181553	クラス名	稲川研究室
担当教員名	稲川 直裕		
履修上の注意、履修条件	<ul style="list-style-type: none"> ■平日週1回を目安として研究活動を実施します。アルバイト等は相談して下さい。 ■研究内容を熱心に取り組む意欲ある人の配属希望をお待ちしています。 ■研究活動では研究室グループ全員の積極的な参加、協力、コミュニケーションが必要です。 ■これまで修得した技術の集大成として、本研究室で社会課題を工学で次々に解決できる能力を身につけていきます。この為には、技術者としての人間性も大切です。仕事ができる社会人を目指して楽しく研究を頑張りましょう。 		
教科書	■適宜指示します		
参考文献及び指定図書	■適宜指示します		
関連科目	基礎機械電気工学 Cプログラミング基礎 機械加工実習 メカトロニクス メカトロニクス応用 機械工学実験 ロボット工学 制御工学 機械電気計測		

○基本情報							
授業の目的	<p>本科目は「数理・データサイエンス」に該当します。</p> <p>■本研究室では、水中ロボット、無人走行観測機等のロボット機器を研究開発し、社会課題を次々に解決する事を目的として実践的な活動をします。また、単に購入品を使うのではなく、必要な物を3D-CADで設計したり、3Dプリンタで出力したり、レーザー加工機で切断したり、3D電子回路CAD、マイクロコンピュータシミュレータを活用した上で電子回路を製作したり、自分達の手で作り上げる「手作りものづくりの大切さ」を学ぶ事、問題解決能力を身につける事を目的としています。</p> <p>特に機械電気工学科DP「ディプロマ・ポリシー」に基づき関心・意欲・態度を兼ね備えた上で思考・判断・創造を向上させます。</p>						
授業の概要	<p>■様々な部品を自作・加工・組合せた独自の「ものづくり」を行います。こうした考え方がいざという時に現場で使える実践技術となります。さらに、マイクロコンピュータ・電子制御技術・プログラム等も応用する事で、人が出来ないような活躍ができるロボット機能を実現します。ハードウェアだけでなくソフトウェアも使いこなす事が要求される為、適正を考慮した上でテーマ決定し、取り組みます。</p> <p>■3D-CAD 3Dプリンタ レーザー加工機 観測ロボット、マイクロコンピュータなど色々な機器を楽しく使いこなします</p> <p>■オープンキャンパス等研究室出展協力(5-6回程度)、卒業研究中間発表、卒業研究最終発表、卒業研究論文提出を行います。</p> <p>■過去の研究テーマはその他の欄に記載</p>						
授業の運営方法	<table border="1"> <tr> <td>(1) 授業の形式</td> <td>「演習等形式」</td> </tr> <tr> <td>(2) 複数担当の場合の方式</td> <td>「該当しない」</td> </tr> <tr> <td>(3) アクティブ・ラーニング</td> <td>「実習、フィールドワーク」</td> </tr> </table>	(1) 授業の形式	「演習等形式」	(2) 複数担当の場合の方式	「該当しない」	(3) アクティブ・ラーニング	「実習、フィールドワーク」
(1) 授業の形式	「演習等形式」						
(2) 複数担当の場合の方式	「該当しない」						
(3) アクティブ・ラーニング	「実習、フィールドワーク」						
地域志向科目	カテゴリー III: 地域における課題解決に必要な知識を修得する科目						
実務経験のある教員による授業科目	<ul style="list-style-type: none"> ・実務経験者名: 稲川直裕 ・実務経験のある教員が行う教育の内容: Cプログラミング・マイクロコンピュータ・センサ・アクチュエータ・制御等のメカトロニクス・ロボット技術及び電子回路3D-CAD・トランジスタ応用 						

○成績評価の指標		○成績評価基準(合計100点)		
到達目標の観点	到達目標	テスト (期末試験・中間確)	提出物 (レポート・作品等)	無形成果 (発表・その他)
【関心・意欲・態度】	<ul style="list-style-type: none"> ■毎日、研究に取り組む事が出来る。 ■自主的に考えて計画し行動することができる。 ■エンジニアとしての心を修得し、実践する事。 		20点	20点
【知識・理解】	<ul style="list-style-type: none"> ■研究に関連する専門的知識の修得。 		10点	10点
【技能・表現・コミュニケーション】	<ul style="list-style-type: none"> ■自分の意見を論理立てて積極的に説明する能力、パワーポイントを用いて、技術的視点で纏め、その発表を通じた技術発表力、コミュニケーション力の習得。 		10点	10点
【思考・判断・創造】	<ul style="list-style-type: none"> ■研究中に習得した内容だけでなく、自ら積極的な発想・考察を追加して纏める能力、関連技術を積極的に使ってみようというエンジニアの意識を持ち、自ら実施し、諦めずに完結させる。 		10点	10点

○成績評価の補足(具体的な評価方法および期末試験・レポート等の学習成果・課題のフィードバック方法)	
<ul style="list-style-type: none"> ■研究開発におけるハードウェア、ソフトウェアを完成させ、十分なデータ取得を基に論理的に纏める事。 ■3年間の学業の集大成としての卒業論文を正しい書式で完結させる事。 ■纏めた研究レポートを用いて技術発表し、技術的内容・考察・発表技術を評価する。 ■社会人として相応しい受講態度・積極的発言・積極的演習参加を目指す ■達成水準の目安 S:非常に優れている A:優れている B:良い C:最低限の水準を満たす 	
・フィードバック方法については、研究ゼミナール内で解説及び教員より適宜対応します	

○その他	
<p>■過去の研究開発テーマ紹介(一部)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・無人観測ロボットに関する研究開発(防災観測・社会インフラ観測等) ・オリジナル3Dプリンタを用いた試作研究 ・Racing KartとEV化に関する研究開発(時速100km/hを超える走行が可能なレーシングカートの走行実験) ・レーザー距離測定機に関する研究開発 ・IoTシステムに関する研究開発 ・マイクロコンピュータの医療用機器応用に関する研究開発 ・農業被害対策IoT検知システムの開発 ・農業被害対策システムの試作開発(原木栽培シタケ被害対策カキリムシ捕獲システム) ・水中観測ロボットに関する研究 ・3Dプリンタを活用した軽量走行台車の試作 ・その他マイクロコンピュータ・センサ技術応用に関する研究開発 ・3D-CADによる設計と3Dプリンタによる成型に関する条件出し ・3D-CADによる自動車デザインに関する提案と3Dプリンタによる試作 ・効果的スポーツトレーニングにおける運動指標表示機の試作 ・ダムの水位計測システム ・画像転送による防災用河川水位計測システム ・その他 実施したいテーマは相談して下さい 	
<p>・過去の研究室卒業生就職実績 研究室からの推薦で決まるケースが多いです 詳細はお問い合わせ下さい 研究室卒業生就職先(一部紹介、順不同、敬称略) 光岡自動車 三菱電機プラントエンジニアリング テクノコンサルタント 前田道路 新日本非破壊検査 NEXCOエンジニアリング ドローン開発 九南 他 渡辺パイプ 工藤電設 大分工業高等学校</p>	
<p>・オープンラボ 随時実施しています。進路相談含めていつでもどうぞ 来室時は必ず教員に知らせて下さい 問い合わせ先 4218室</p>	

2021年度 授業シラバスの詳細内容

○授業計画	科目名 担当教員	研究ゼミナール (Seminar of Study) 稲川 直裕	授業コード	J181553
学修内容				
1. マイクロコンピュータ・電子回路・3DCAD・組立技術に関する基礎知識の修得 3D-CAD、電子回路CAD、マイクロコンピュータシミュレータなどを駆使して基礎技術を修得する				
予習	関連分野を学ぶに当たり、研究の意欲、意識を高めておく			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
2. マイクロコンピュータ・電子回路・3DCAD・組立技術に関する基礎知識の修得 3D-CAD、電子回路CAD、マイクロコンピュータシミュレータなどを駆使して基礎技術を修得する				
予習	実験の事前準備と予備確認			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
3. 実験の段取り・準備 観測ロボットなどの実験準備、段取り確認を行う				
予習	実験の事前準備と予備確認			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
4. 水中観測機実験、飛行観測機実験 製作途中でのシステムの動作実験を繰り返し実施する				
予習	実験の事前準備と予備確認			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
5. 水中観測機実験、飛行観測機実験 製作途中でのシステムの動作実験を繰り返し実施する				
予習	実験の事前準備と予備確認			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
6. 機能改良 製作するロボット・システム・回路などの機能を検証し、改良を行う				
予習	実験の事前準備と予備確認			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
7. 水中観測機実験、走行観測機実験、データ計測 製作したロボットの実験によりデータ収集を実施する				
予習	実験の事前準備と予備確認			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
8. 実験データ纏め、参考文献等調査 製作したロボットの実験により得られたデータをまとめ、参考文献調査を実施する				
予習	実験の事前準備と予備確認			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間

○授業計画	科目名 担当教員	研究ゼミナール (Seminar of Study) 稲川 直裕	授業コード	J181553
学修内容				
9. 卒業論文・発表資料まとめ				
予習	論文の内容記述と研究室打ち合わせ前の見直しを行う			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
10. 卒業論文・発表資料まとめ 観測機実験、データとりまとめ 卒業論文・発表資料のまとめおよび観測機実験、データとりまとめを実施する				
予習	論文の内容記述と研究室打ち合わせ前の見直しを行う			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
11. 卒業論文・発表資料まとめ 卒業論文・発表資料のまとめを行う				
予習	論文の内容記述と研究室打ち合わせ前の見直しを行う			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
12. 卒業論文・発表資料まとめ 卒業論文・発表資料のまとめを行う				
予習	論文の内容記述と研究室打ち合わせ前の見直しを行う			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
13. 卒業論文・発表資料まとめ 卒業論文・発表資料のまとめを行う				
予習	論文の内容記述と研究室打ち合わせ前の見直しを行う			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
14. 卒業論文・発表資料まとめ 卒業研究発表後の提出資料纏め、研究内容引き継ぎを行う				
予習	論文の内容記述と研究室打ち合わせ前の見直しを行う			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
15. 卒業研究発表後の提出資料纏め、研究内容引き継ぎ 卒業研究発表後の提出資料纏め、研究内容引き継ぎを行う				
予習	論文や発表資料内容についての事前確認と質問事項などをまとめておく			約2時間
復習	研究室での学修について復習すること			約2時間
16. 予備				
予習				
復習				