

**令和 7 年度
香川高等専門学校
単位互換科目履修案内**



令和7年度 香川高等専門学校単位互換科目について、下記のとおり募集します。

1 単位互換の制度について

香川大学と香川高等専門学校（以下「香川高専」といいます。）は、相互の交流と協力を促進し、教育内容の充実を図ることを目的として授業科目の単位互換協定を締結しています。

この協定により、香川大学の学生の皆さんが、香川高専の授業科目を履修し、そこで修得した単位を、香川大学が単位として認定するものです。

この制度により受け入れられた学生は、香川高専では「特別聴講学生」となります。

2 授業料について

この特別聴講学生については、検定料、入学料、授業料及び単位認定試験料の納付は必要ありません。

（ただし、実験・実習・実技等にかかる教材費等については、実費を徴収する場合があります。）

3 単位互換履修対象授業科目・受入人数・集合場所

履修対象授業科目は、別紙「シラバス」記載のとおりです。

受入人数は、若干名です。受講希望者多数（本校希望者含む）の場合は、受入できない場合がありますので、ご了承ください。

集合場所は受講決定後、連絡します。

4 手続方法等

（1）受講者の資格

香川大学の学生で香川大学が許可した方は、どなたでも受講の資格があります。

（2）履修期間

履修する授業科目の開講期間とします。

（3）履修手続

①「単位互換科目履修願」等の提出

履修を希望する科目について「単位互換科目履修願」及び「写真票」を下記期間内に香川大学へ提出して下さい。

提出期限	令和7年	10月	8日（水）	【後期授業開始日	10月	1日】
------	------	-----	-------	----------	-----	-----

②科目履修の許可

本校において、単位互換科目履修願により選考を行い、その結果を香川大学に連絡します。出願者へは香川大学から科目履修の許可が通知されます。

③特別聴講学生証

特別聴講学生は、本校が発行する特別聴講学生証の交付を受け、本校の施設・設備等を利用する際に携帯しなければなりません。

④履修の辞退

単位互換科目の履修許可を受けたものが、やむを得ない理由で履修を辞退する場合は香川大学を通じ辞退届を速やかに提出しなければなりません。

(4) 試験の実施方法

受験上の取扱い及び追試験の実施等については、本校学則等によります。

詳細は各科目担当教員の指示に従って下さい。

(5) 単位認定

本校の評価基準による成績通知に基づき、香川大学の授業科目の履修単位として認定されます。

成績証明書は、原則として香川大学が発行します。

5 その他

(1) 本校の授業時間割について

1コマ 8 : 50 ~ 10 : 20

2コマ 10 : 30 ~ 12 : 00

3コマ 12 : 50 ~ 14 : 20

4コマ 14 : 30 ~ 16 : 00

この単位互換の実施についての詳細は、香川大学の担当窓口まで問い合わせして下さい。

アクセスマップ ACCESS MAP



詫間キャンパス アクセスルート

■JR 詫間駅からの交通

- ・ 詫間駅前 バス停留所より三豊市コミュニティバス「詫間線 大浜・名都戸行き」または「詫間三野線 大浜行き」に乗り、約 20 分後、「香川高専前」バス停にて下車

■JR 岡山・児島駅からの交通

- ・ JR 岡山駅 から JR 詫間駅間、約 90 分
- ・ JR 児島駅 から JR 詫間駅間、約 60 分

■通学のための最寄り駅からの距離

- ・ JR 詫間駅 から詫間キャンパス間、約 6km

■高松自動車道からの交通

- ・ (東方面よりお越しの場合) 三豊島坂インターチェンジより 約 20 分
- ・ (西方面よりお越しの場合) さぬき豊中インターチェンジより 約 30 分

■高松空港からの交通

- ・ 高松空港より車で約 60 分

詫間キャンパス

〒769-1192 香川県三豊市詫間町香田 551
TEL.0875-83-8506

高松キャンパス アクセスルート

■JR 高松駅からの交通

- ・ JR 高松駅 バスターミナル③乗バス乗り場より「⑥由佐・空港行き」「⑥由佐・岩崎行き」「⑥池西・香南線行き」のいずれかに乗車、約 25 分後「小山」④バス停にて下車、徒歩約 10 分
- ・ JR 高松駅 バスターミナル③乗バス乗り場より「⑥栗林公園・御蔵・県立プール行き」乗車、約 30 分後「香川高専前」④バス停にて下車

■JR 岡山・児島駅からの交通

- ・ JR 岡山駅 から JR 高松駅間、約 60 分
- ・ JR 児島駅 から JR 高松駅間、約 30 分

■通学のための最寄り駅からの距離

- ・ JR 高松駅 から高松キャンパス間、約 7km
- ・ JR 栗林駅から高松キャンパス間、約 5km
- ・ JR 猪苗代駅から高松キャンパス間、約 5km
- ・ ④コトデン円座駅から高松キャンパス間、約 4km

■高松自動車道からの交通

- ・ (西方面よりお越しの場合) 高松西インターチェンジより約 7 分
- ・ (東方面よりお越しの場合) 高松横紙インターチェンジより約 5 分

■高松空港からの交通

- ・ 高松空港より車で約 20 分

高松キャンパス

〒761-8058 香川県高松市勸使町 355
TEL.087-869-3811

香川高等専門学校長 殿

下記のとおり貴校の授業科目を履修したいので出願します。

記

1. 出願者

所 属 大 学 学 籍 番 号		ふ り が な 氏 名		年 月 日生	男・女
所 属 大 学 学部・学科等	大学 学 部 学 科 第 学 年 次 科 課 程				
現 住 所	(〒 -)				
電 話 番 号			携 帯 電 話 (PHS)		
電 子 メ ー ル			※ 特別聴講学生 学 籍 番 号		

※過去(現在)本校において履修許可された者のみ記入して下さい

2. 出願科目等

開 設 学 科	学 科	担当教員		※ 科 目 コ ー ド	
科 目 名					
単 位 数		開講区分	前 期 ・ 後 期 ・ 通 年 ・ 集 中		
出 願 理 由					

※本校において記入します

3. 本校における他科目の出願状況等

今回出願する 科目を希望順 に記入	1	前期・後期・通年・集中			単位
	2	前期・後期・通年・集中			単位
	3	前期・後期・通年・集中			単位
	4	前期・後期・通年・集中			単位
現在受講中、 又は過去に受 講した科目を 新しい順に記 入	1	平成	年度	前期・後期・通年・集中	
	2	平成	年度	前期・後期・通年・集中	
	3	平成	年度	前期・後期・通年・集中	
	4	平成	年度	前期・後期・通年・集中	

(注) この単位互換科目履修願は1科目について1枚提出して下さい。

これ以下は記入しないで下さい

審 査 結 果	許 可	不 許 可	学 籍 番 号	
推 薦 順 位 (高専序列)		推 薦 順 位 (科目序列)		

写真票 (特別聴講学生用)

写真票

※ 特別聴講学生学籍番号

※この欄は記入しないで下さい。

正面上半身のカラー写真を中心線に合わせて貼り付けて下さい。

所 属 大 学	
所 属 大 学 学 籍 番 号	

氏 名	
生 年 月 日	年 月 日生

複数科目を履修する場合でも1人、1部だけの提出で結構です。

香川高等専門学校		開講年度	令和07年度 (2025年度)		授業科目	機構学
科目基礎情報						
科目番号	252157		科目区分		専門 / 選択	
授業形態	講義		単位の種別と単位数		学修単位: 2	
開設学科	機械工学科 (2019年度以降入学者)		対象学年		5	
開設期	後期		週時間数		2	
教科書/教材	・ 鈴木健司・森田寿郎 共著, 基礎から学ぶ機構学, オーム社 ・ 教員作成資料					
担当教員	木村 祐人					
到達目標						
1. 瞬間中心の概念を理解し, 機構の位置, 速度, 力などの解析ができる 2. リンク機構, カム機構, 摩擦伝動機構, 歯車装置の各機構に関する計算ができる 3. シリアルリンク機構の順運動学・逆運動学について計算ができる						
ルーブリック						
		理想的な到達レベルの目安(優)		標準的な到達レベルの目安(良)		未到達レベルの目安(不可)
瞬間中心の概念を理解し, 機構の位置, 速度, 力などの解析ができる		瞬間中心の概念を理解し, 機構の位置, 速度, 力などの解析に生かすことができる		瞬間中心の概念を理解し, 瞬間中心の位置を作図や計算で求めることができる		瞬間中心の位置を作図や計算で求めることができない
リンク機構, カム機構, 巻掛け機構, 歯車装置の各機構に関する計算ができる		リンク機構, カム機構, 巻掛け機構, 歯車装置の各機構に関する計算ができる。		リンク機構, カム機構, 巻掛け機構, 歯車装置の各機構に関する基礎的な計算ができる。		リンク機構, カム機構, 巻掛け機構, 歯車装置の各機構に関する計算ができない。
ロボットアームの機構および運動について計算ができる		ロボットアームの機構および運動について計算ができる。		ロボットアームの機構および運動について基礎的な計算ができる。		ロボットアームの機構および運動について計算ができない。
学科の到達目標項目との関係						
教育方法等						
概要	工作機械や各種機械に用いられているリンク機構, カム機構, 摩擦伝動機構, 歯車装置に等ついて学習する。そして, 各種機構についての運動を説明できる能力と各部の速度, 加速度および瞬間中心を計算できる能力を身につける。さらに, 簡単なロボットアームの機構および運動を取り上げ, メカトロニクスについて理解を深める。					
授業の進め方・方法	教科書や配付プリントを中心に講義形式で進める。適宜, 授業最後に演習問題を行う。					
注意点	関数電卓を常備しておくこと。作図問題ではコンパスや三角定規を用いる場合がある。 この科目は学修単位科目である。自学自習時間として, 日常の授業のための予習と復習の時間, 授業で習得した知識の応用による問題解決能力向上のためのレポート・演習の考察の時間, および定期試験の準備のための勉強時間をまとめて15時間とする。					
授業の属性・履修上の区分						
☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☐ 遠隔授業対応		☐ 実務経験のある教員による授業
授業計画						
		週	授業内容		週ごとの到達目標	
後期	3rdQ	1週	1. ガイダンス, 機構学の概要 2. 機械運動の基礎 (1) 機械の運動と自由度		機構学の概要について説明できる。 機械の定義や自由度が説明できる。	
		2週	(2) 瞬間中心 1		機構における瞬間中心が説明できる。	
		3週	(2) 瞬間中心 2 (3) 機構における速度, 加速度		簡単な機構の瞬間中心を求め, それを利用して機構の速度の解析ができる。	
		4週	3. 平面リンク機構 (1) 4節回転リンク機構		回転リンク機構の分類とグラスホフの定理を説明できる。	
		5週	(2) スライダ・クランク機構		スライダ・クランク機構の分類と簡単な解析ができる。	
		6週	4. 歯車装置 (1) 歯車装置の基礎		歯車の種類, 各部の名称, 歯形曲線, 歯の大きさの表し方を説明できる。	
		7週	(2) 歯車列, 歯車装置の実用例		遊星歯車装置を含む歯車列の速度伝達比を計算できる。	
		8週	中間試験			
	4thQ	9週	5. 摩擦伝動機構 (1) 摩擦伝動機構の種類		摩擦伝動装置の概要が説明でき, 変速機構の速比が計算できる。	
		10週	6. カム機構 (1) カム機構の種類		カム機構の種類について説明でき, カム線図が理解できる。	
		11週	7. シリアルリンク機構 (1) シリアルリンク機構の順運動学		シリアルリンク機構の順運動学について説明できる。	
		12週	(2) シリアルリンク機構の逆運動学		シリアルリンク機構の順運動学について説明できる。 ヤコビ行列を計算できる。	
		13週	(2) シリアルリンク機構の静力学		シリアルリンク機構の静力学に関する問題を解くことができる。	
		14週	8. 機構の総合 1		講義を総括し, 様々な機構について学ぶ。	
		15週	8. 機構の総合 2		講義を総括し, 様々な機構について学ぶ。	
		16週	期末試験			
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標						
分類		分野	学習内容	学習内容の到達目標	到達レベル	授業週
専門的能力	分野別の専門工学	機械系分野	機械設計	歯車の種類、各部の名称、歯型曲線、歯の大きさの表し方を説明できる。	4	
				歯車列の速度伝達比を計算できる。	4	
				リンク装置の機構を理解し、その運動を説明できる。	4	

				代表的なリンク装置の、変位、速度、加速度を求めることができる。	4	
				カム装置の機構を理解し、その運動を説明できる。	4	
				主な基礎曲線のカム線図を求めることができる。	4	
評価割合						
			試験	提出課題	合計	
総合評価割合			80	20	100	
1. 基礎的問題			40	10	50	
2. 応用問題			40	10	50	