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 香川高等専門学校の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・実技等で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

 $1 \Rightarrow 7 = 8 : 50 \sim 10 : 20$ $2 \Rightarrow 7 = 10 : 30 \sim 12 : 00$ $3 \Rightarrow 7 = 12 : 50 \sim 14 : 20$ $4 \Rightarrow 7 = 14 : 30 \sim 16 : 00$

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

・乾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」に乗車し、 約20分後、「香川高寿前」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 乾間駅間、約90分 ・JR 児島駅から JR 乾間駅間、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)三豊鳥坂インターチェンジより
- ・(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

味間キャンパス

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

■JR 高松駅からの交通

- IR 高級駅バラの交通 ・ JR 高級駅バスターミナル③番バス乗り場より「⑥由佐・空港 行き」「⑥由佐・岩崎行き」「⑥池西・名南楽等行き」のいずれ かに乗車、約25分後「小山」●バス停にて下車、徒歩約10分 ・ JR 高級駅バスターミナル③番バス乗り場より「◎栗林公回・
- 柳縣・県立プール行き」乗車、約30分後「香川高寿前」<mark>9</mark>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

- ・ (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) 高松種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 香川県高松市勅使町 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

-	— MX II					
Ī	所属大学		ふりがな			男
	学籍番号		氏 名			年 月 日生 女
Ī	所属大学	大学		学部	学 科 第	学 年 次
	学部・学科等	人子		科	課程	子牛人
	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						斗目			
科目名											
単 位 数		開講区分	前其	· 月 ·	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

3. 本依に3317	の同行口の田原次が守				
今回出願する	1	前期·後期·	・通年・	集中	単位
	2	前期·後期	· 通年 ·	集中	単位
科目を希望順 に記入	3	前期一後期	・ 通年・	集中	単位
	4	前期·後期·	・通年・	集中	単位
現在受講中、	1	平成 生	年度	前期・後期・通年	・集中
又は過去に受	2	平成 生	年度	前期・後期・通年	・集中
講した科目を新しい順に記	3	平成 全	丰度	前期・後期・通年	:•集中
λ	4	平成 生	年度	前期・後期・通年	· 集中

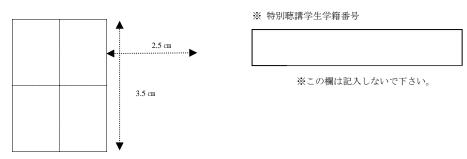
(注) この単位互換科目履修願は1科目について1枚提出して下さい。

これ以下は記入しないで下さい

審査	結 果	: : 許 ī	可	不	許	可	学	籍	番	号	
				ı			1				
推 薦 (高専	順 位 序列)		推 薦 川 (科目序								

写真票(特別聴講学生用)

写真票



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 筹番号	

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。

=	川高等専	門学校	開	講年度	令和07年度 (2	2025年度)	授業科目	機構学		
科目基礎					1					
科目番号	-1171K	25215	7			科目区分	専門 /			
<u> </u>		講義				単位の種別と単位				
開設学科			学科(201	9年度以降.	 入学者)	対象学年	5			
開設期		後期	, , , <u>, , , , , , , , , , , , , , , , </u>	- 1,×-2,14,		週時間数	2			
教科書/教	·····································	・鈴木伯		寿郎 共著,	基礎から学ぶ機構	1	<u> </u>			
担当教員		木村 祐								
到達目標	<u> </u>	1 1 12 14								
1. 瞬間中 2. リンク	 心の概念を 7機構, カム 7ルリンク機	と理解し,機 ∆機構,摩携 機構の順運重	構の位置, 察伝動機構, か学・逆運	速度, 力な , 歯車装置 動学につい	どの解析ができる の各機構に関する て計算ができる	計算ができる				
<i>,</i> ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	<i></i>		干甲村目白	ケション	 ベルの目安(優)	標準的な到達レベ	ルの日安(良)	+到達し		 不可 \
			1000	-	<u>、いい日女(優)</u> を理解し,機構の位	1	,	7.13		/
瞬間中心の 置,速度,	の概念を理解 力などの解	解し,機構の 析ができる		度, 力など	で理解し、機構の位置の解析に生かすこ		^{理解し、瞬间・} 算で求めるこ		の位置を作図 ができない	や計算です
リンク機 構, 歯車3 算ができる	構, カム機 装置の各機 る	構,巻掛け 構に関する	計 構,歯	7機構, 力. 歯車装置の ごきる。	ム機構, 巻掛け機 各機構に関する計	リンク機構, カム 構, 歯車装置の各 礎的な計算ができ	機構, 巻掛け 機構に関する る。	機 リンク機構, 歯車算ができ	構, カム機構 装置の各機構 ない。	, 巻掛け機 に関する記
	アームの機 計算ができる		動 ロボッについ	ットアーム(いて計算が	の機構および運動 できる。	ロボットアームの について基礎的な	機構および運 計算ができる		アームの機構 計算ができな	
学科の発	到達目標項	頁目との	関係							
教育方法		·								
概要	· · J	りに, f	簡単な口木	ットアーム	ムの機構および運動	構,力ム機構,摩擦 各部の速度,加速度 を取り上げ,メカト	・ロニクスにつ	いて埋解を深	いて学習する る能力を身に める。	。そして つける。さ
授業の進む	め方・方法					る. 適宜, 授業最後				
注意点		この科目	目は学修単	位科目であ	5る。自学自習時間	ンパスや三角定規を として,日常の授業 ・演習の考察の時間	のための予習	と復習の時間	, 授業で習得 ための勉強時	した知識の 間をまとめ
授業の原	属性・履何	多上の区分	'							
□ アクラ	ニィブラーニ	- 丶 、 ノ ブ								
		-//		工 利用		□ 遠隔授業対応		□ 実務約	経験のある教	員による授
			IC	工 利用		□ 遠隔授業対応		□ 実務網	経験のある教	員による授
			10	工利用		□ 遠隔授業対応		□ 実務組	経験のある教	員による授
		1	授業内容				間ごとの到達目	·	経験のある教	員による授
		週 1週	授業内容 1. ガイ 2. 機械	デ ダンス, 機 運動の基礎		jų į	週ごとの到達目 機構学の概要に ※★************************************	標ついて説明で	<u>き</u> る。	員による授
		週 1週	授業内容 1. ガイ 2. 機械 (1)機	デ ダンス,機 運動の基礎 械の運動と		〕 杜 木	機構学の概要に 機械の定義や自	□標 こついて説明で 日由度が説明で	きる。 きる。	員による授
		週	授業内容 1. ガイ 2. 機械 (1) 機 (2) 瞬	S ダンス,機 運動の基礎 械の運動と 間中心 1		〕 本 れ	幾構学の概要に 幾械の定義や自 幾構における瞬	相標 ついて説明で 自由度が説明で 間中心が説明	きる。 きる。 できる。	
		週 1週	授業内容 1. ガイ· 2. 機械 (1) 機 (2) 瞬 (2) 瞬	がシス,機運動の基礎械の運動と間中心 1間中心 2	自由度	〕 杜 木	機構学の概要に 機械の定義や自 機構における脚 事単な機構の脚	相標 こついて説明で 間由度が説明で 間中心が説明 間中心を求め	きる。 きる。 できる。	
		週 1週 2週	授業内容 1. ガイ 2. 機械 (1) 機 (2) 瞬 (3) 機 3. 平面	ダンス,機運動の運動と 間中心 1 間中心 2 横における	速度,加速度	· 人 村 村 村	幾構学の概要に 幾械の定義や自 幾構における瞬	相標 ついて説明で 自由度が説明で 間中心が説明 間中心を求め きる.	うきる。 さきる。 けできる。 o, それを利用	して機構の
	直	週 1週 2週 3週 4週	授業内容 1. ガイ 2. 機械 (1) 機 (2) 瞬 (3) 機 3. 平面 (1) 4負	デ ダンス,機 運動の基礎 間中心 1 間中心 2 構における リンク機構 卯回転リン	連度,加速度 プ機構	木木 木 育 辽 □	機構学の概要は機械の定義や自 機械の定義や自 機構における関 事単な機構の関 事度の解析がで 可転リンク機構	相標 こついて説明で 自由度が説明で 間中心が説明 間中心を求め できる。	きる。 きる。 できる。 の, それを利用 うスホフの定理	して機構 <i>の</i> 理を説明でき
	直	週 1週 2週 3週	授業内容 1. ガイ 2. 機械 (1) 機 (2) 瞬 (3) 機 (3) 機 (1) 4負 (2) ス 4. 歯車	デ ダンス,機 運動の運動と 間中心 1 間中心 2 横における リンク機 リンク機 デ ライダ・ク 装置	速度,加速度で機構である。	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	機構学の概要に 機械の定義や自 機構における間 事単な機構の服 東度の解析がで 国転リンク機構	は標について説明ではます。 おいて説明ではますが説明ではますが説明ではます。 はいい できる はいか 対と グラック機構の分類とグラック できるが、 まずの 名称、 歯の 名称、 歯の 名称、 歯の 名称、 歯	できる。 できる。 けできる。 か,それを利用 でスホフの定理 類と簡単な角	して機構の 単を説明でき
	直	週 1週 2週 3週 4週 5週	授業内容 1. ガイ・ 2. 機械 (1)機 (2)瞬 (3)機 3. 平面 (1)4億 (2)ス 4. 歯車 (1)歯	デ ダンス , 機 運動の運動と 間中心 1 間中心 2 構によりを リンク機 デ ライダ・ク 装 電 電 で で で で で が で で が で が で が で が で が で	速度,加速度で機構である。		機構学の概要に 機構の定義や自 機構における明 事単な機構がで 事単な関立の 可 可 で で で で で で で で で で で で で で で で で	は標について説明では自由度が説明では間中心が説明でいるを求めてきる。 あっか類とグラック機構の分類とがあるの名称、強いるの名称、強いる。	きる。 きる。 けできる。 か, それを利用 マスホフの定理 類と簡単な角 形曲線, 歯の	して機構 <i>の</i> 型を説明でき ない大きさの記
授業計画	直	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週	授業内容 1. ガイ・ 2. 機械 (1)機 (2)瞬 (3)機 3. 平面 (1)4億 (2)ス 4. 歯車 (1)歯	学 ダンス,機 関サンス 関サール 1 間中中心 間間中の 関サール 関サール は 関サール は 関サール は 関サール は は は は は に に と と は は に に に に に に に に に に に に に	連度、加速度の機構でランク機構を確	以 木林 林 春	機構学の概要に 機構の定義や自 機構における明 事単な機構がで 事単な関立の 可 可 で で で で で で で で で で で で で で で で で	は標について説明では自由度が説明では間中心が説明でいるを求めてきる。 いっこう でいる はいか できる かい とがら かい とがら できる かい という いっこう いっこう いっこう いっこう いっこう いっこう いっこう いっ	きる。 きる。 けできる。 か, それを利用 マスホフの定理 類と簡単な角 形曲線, 歯の	して機構 <i>の</i> 型を説明でき なの大きさの記
授業計画	直	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週	授業内容 1. ガイ(2) 機(2) 瞬(3) 機(3) 平(1) 4(2) 太(1) 歯(2) 太(1) 歯(2) 太(1) 歯(2) 歯(2) 歯(2) 歯(3) 歯(3) 歯(3) 歯(3) 歯(3) 歯(3) 歯(3) 歯(3	学 ダンス,機 関サンス 関サール 1 間中中心 間間中の 関サール 関サール は 関サール は 関サール は 関サール は は は は は に に と と は は に に に に に に に に に に に に に	連度、加速度の機構を受ける。	文 木木 木 木	機構学の概要に 機構の定義や自 機構における明 事単な機構がで 事単な関立の 可 可 で で で で で で で で で で で で で で で で で	はには、 は、 は	きる。 きる。 できる。 か、それを利用 ラスホフの定理 類と簡単な解 形曲線、歯の が速度伝達比を	して機構 <i>の</i> 型を説明でき 経折ができる で で で き で き で き で き で き で う た き ご の た う で う ろ う ろ う ろ う ろ う ろ う ろ う ろ う ろ う ろ
授業計画	直	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週	授業内容 1. ガイ 2. 機機 (2) 瞬 (2) 瞬 (3) 機 (2) ス (1) 4 (2) ス 4. 歯歯 (2) 歯 中間試験 5. (1) 摩摩 (1) か	が ダンスス基準 ダンスス基動の運動の運動の運動の運動の運動の運動の運動の運動の運動の重要を ができまする。 では、大学では、大学では、大学では、大学では、大学では、大学では、大学では、大学	連度、加速度の機構というとの機構を設定した。	東京の大学・大学・大学・大学・大学・大学・大学・大学・大学・大学・大学・大学・大学・大	機構学の概要は 機械の定義や自 機構における りま度の解析がで 可転リンク機構 る。 スライダ種類、で も 立方を説申装置を を とを を を を を を を を を を を を を を を を を	は標について説明では自由度が説明では間中心が説明ではできる。 いっか 類とグラック機構の分かである。 これである。 これでは、 は、 は	できる。 できる。 か、それを利用 でスホフの定理 類と簡単な角形曲線、歯の が速度伝達比を でき、変速機構	して機構の 理を説明でき 2かきさの記 を計算できる
授業計画	直	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週	授業内容 1. ガイ (1)機 (2)瞬 (2) 瞬 (3) 平 (1) 4 (2) ス (1) 歯 (2) 太 (1) 歯 (2) 太 (1) 歯 (2) 太 (1) か (1) カカ	が ダンススの運動の車が上がっている。 ができますが、大型では、大型では、大型では、大型では、大型では、大型では、大型では、大型では	連度、加速度では、加速度では、加速度では、加速度では、加速度では、加速度では、力機構では、一般構成を設定して、対象をは、対象をは、対象をは、対象をは、対象をは、対象をは、対象をは、対象をは	対土土村、村村、村村、村村、村村、村村、村村、村村、村村、村村、村村、村村、村村、	機構学の概要に 機構の定義や自 機構における りま度の解析がでいます。 では、 は、 は、 は、 は、 は、 は、 は、 は、 は、 は、 は、 は、 は	標では、これで説明では、これで説明では、これで説明では、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	きる。 きる。 できる。 か、それを利用 うスホフの定理 類と簡単な解 i形曲線,歯の 速度伝達比を き、変速機構	して機構の 理を説明でき みかできる の大きさの を計算できる の速比が記 図が理解で
授業計画	直	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週	授業内容 1. ガイ械機 (2) 瞬 (2) 瞬機 (3) 平面 (1) 名 (2) 本 (1) 歯 (2) 歯 (1) 声 (1) カカ (1) シリシ (1)シ	が ダンススを動のでは、1 がでするでは、1 がでするでは、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができますが、1 ができまが、1 はい	連度、加速度が機構を受ける。	以本材材料を開設について、「「「「「「」」では、「「」では、「「」では、「」では、「」では、「」では、「	機構ができた。 機構のにおけて、 機構のにおけて、 機構には機構ができた。 をできたが、 はな解析ができた。 はななに、 はないできた。 はないでも、 はないでもないでもないでもななななななななななななななななななななななななななな	は標について説明では間中心が説明では間中心が説明ではできる。 かかった はいった はいった はいった はいった はいった はいった はいった はい	できる。 記さる。 記できる。 か,それを利用 でえ、ホフの定理 類と簡単な解 形曲線,歯の 速度伝達比を でき, カム線 でき, カム線 でき,カム線	して機構の 理を説明できる か大きさの記 と計算できる の速比が記 図が理解で も明できる。
受業計画	3rdQ	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週	授業内容 1. ガベ械(1)機(2)瞬(3) (2) 瞬(3)平(1) (2) 歯(1) 歯(1) カカ(1)シリシ(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(3) (2)シー(3) (4. (1) 歯(1) カカ(1) シリシー(1)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2	「 ダンススを動の運動である。 「大型動のでは、1 「大型動のでは、1 「大型動のでは、1 「大型動のでは、1 「大型型では、1 「大型では、1 「し、	自由度 速度,加速度 力機構 ランク機構 一様 一様 一様 一様 一様 一様 一様 一様 一様 一様	以本材材料を開設には、「は、「は、」では、「は、」は、は、は、は、	機構がで 機構の 機構の 機構の も り を も は も は も は も は も は も は も は も は も り と り と り と り と り と り と り と り と り と り	は標について説明では間中心が説明では間中心が説明ではできる。 かかった はいった はいった はいった はいった はいった はいった はいった はい	できる。 記さる。 記できる。 か,それを利用 でえれての定理 類と簡単な解 形曲線,歯の 速度伝達比を でき, カム線 でき, カム線 でき,カム線	して機構の 理を説明できる か大きさの ご計算できる の速比が記 図が理解で 記明できる。
受業計画	3rdQ	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週	授業内容 1. ガベ械(1)機(2)瞬(3) (2) 瞬(3)平(1) (2) 歯(1) 歯(1) カカ(1)シリシ(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(3) (2)シー(3) (4. (1) 歯(1) カカ(1) シリシー(1)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2)シー(2	デ ダ連械 間間構 リ阿 ラ 装車 車 伝察機ムアリーリーリースの運動 1 1 2 1 2 2 2 2 3 4 2 2 3 4 2 2 3 4 2 2 3 4 3 4	自由度 速度,加速度 ク機構 フランク機構 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	対 本材 材 情 近 [[マ こ 立 し し 〕 。	機構がで 機構の 機構の の で で で で で で で で で で で で で	標では、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	できる。 記さる。 記できる。 か,それを利用 では、 では、 では、 では、 でき、 でき、 か、 でき、 が、 でき、 か、 でき、 か、 でき、 か、 でき、 か、 でき、 か、 でき、 か、 でき、 か、 でき、 が、 でき、 の、 でき、 でき、 でき、 の、 でき、 でき、 の、 でき、 の、 でき、 の、 でき、 の、 でき、 の、 でき、 の、 でき、 の、 でき、 の、 でき、 の、 でき、 でき、 の、 でき、 でき、 の、 でき、 でき、 でき、 でき、 でき、 でき、 でき、 でき、 でき、 でき	して機構の 理を説明できる か大きさの ご計算できる の速比が記 図が理解で 記明できる。
受業計画	3rdQ	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週	授業内容 1. ガ機機 (2) 機 (2) 瞬機 面(1) 名 (2) 歯 の (1) を (2) 歯 の (1) を (2) 歯 の (1) を (1) を (1) を (1) シリシ (2) シ (2) シ	デーダ連械 間間構 リ阿 ラ 装車 車 (伝察機ムアリーリーリー) の	自由度 速度,加速度 ク機構 フランク機構 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	以 木木 村 角辺 [[ママン 古し 〕 〕。	機構の 機構の 機構の での 機構の での での での での での での での での での で	標ので説明で説明で記説明で記説明ではいたが、が説ませずの分類とがうかった。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、これでは、	できる。 記できる。 記できる。 か、それを利用 でスホフの定理 類と簡単な解 形曲線、歯の 速度伝達比を でき、変速機構 でき、カム線 でき、カム線 でき、カム線 でき、カム線	して機構の 理を説明できる か大きさの ご計算できる の速比が記 図が理解で 記明できる。
受業計画	3rdQ	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週	授業内容 1. ガ機機 (2) 瞬 (2) 瞬機 面(2) 歯(3) 平4(1) を (2) 歯(1) を (1) を (1) を (1) を (1) シー (1) シー (2) を (1) がっした。 (2) を (1) がっした。 (2) を (1) がっした。 (2) を (1) がっした。 (2) を (1) がっした。 (2) を (1) がっした。 (2) を (2) を (3) を (4) を (5) を (6) がっした。 (7) がっした。 (7) がっした。 (8) がっした。 (1) がっした。 (1) がっした。 (2) がっした。 (3) がっした。 (4) がっした。 (5) がっした。 (6) がっした。 (7) がっした。 (7) がっした。 (8) がっした。 (9) がっした。 (1) がっした。 (2) がっした。 (2) がっした。 (3) がっした。 (4) がっした。 (5) がっした。 (6) がっした。 (7) がっした。 (7) がっした。 (8) がっした。 (9) がっした。 (9) がっした。 (1) がっした。 (1) がっした。 (2) がっした。 (2) がっした。 (3) がっした。 (4) がっした。 (5) がっした。 (6) がっした。 (7) がっした。 (7) がっした。 (7) がっした。 (8) がっした。 (9) がっした。 (9) がっした。 (1) がっした。 (1) がっした。 (2) がっした。 (2) がっした。 (3) がっした。 (4) がっした。 (5) がっした。 (6) がっした。 (7) がっした。 (7) がっした。 (7) がっした。 (8) がっした。 (9) がっした。 (デ ダ連械 間間構 リ阿 ラ 装車 車 w 伝	自由度 速度,加速度 ク機構 フランク機構 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	以 木木 村 角辺 [[ママン 古し 〕 〕。	機構のでは 機構ので表 機構ので表 の表 を の表 を を の表 を を の表 を の表 を の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表	標ので説明で説明で記説明で記説明ではいたが、が説ませずの分類とがうかった。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、これでは、	できる。 記できる。 記できる。 か、それを利用 でスホフの定理 類と簡単な解 形曲線、歯の 速度伝達比を でき、変速機構 でき、カム線 でき、カム線 でき、カム線 でき、カム線	して機構の 理を説明できる か大きさの ご計算できる の速比が記 図が理解で 記明できる。
後期	3rdQ	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週	授業内容 1. ガ機機(2) 瞬機(2) 瞬機(3) 平 4(1) を (1) を (1) を (1) を (1) を (1) を (2) を (2) を (2) を (2) を (2) を (2) を (3) を (4) を (4) を (5) を (5) を (6) を (7) を (7) を (7) を (7) を (7) を (8)	「 ダ連械 間 間構 リ回 ラ 装車 車 で 伝擦機ム アリーリーリーツ 総 会 スの重心 心お クペリー・アーアーアーク で 会 が関する は で で で で で で で で で で で で で で で で で で	直由度 速度、加速度 少機構 フランク機構 ・ランク機構 ・ 装置の実用例 ・ の種類 ・ 機構 ・ク機構の順運動学 ・ク機構の逆運動学 ・ク機構の静力学	以 木木 村 角辺 [[ママン 古し 〕 〕。	機構のでは 機構ので表 機構ので表 の表 を の表 を を の表 を を の表 を の表 を の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表	標ので説明で説明で記説明で記説明ではいたが、が説ませずの分類とがうかった。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、これでは、	できる。 記できる。 記できる。 か、それを利用 でスホフの定理 類と簡単な解 形曲線、歯の 速度伝達比を でき、変速機構 でき、カム線 でき、カム線 でき、カム線 でき、カム線	して機構の 理を説明できる か大きさの記 と計算できる の速比が記 図が理解で も明できる。
授業計画 後期	3rdQ	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 14週	授業内容 1. ガ機機 (2) (3) 平(2) (3) 平(2) (3) 平(1) (2) は (2) は (2) は (2) は (1) を (1) シリシ (2) シ (2) シ (2) シ 8. 機構成 野 (2) シ 8. 機構成 野 (2) シ (2) シ 8. 機構成 野 (2) シ (3) は (4)	び グ 連械 間 間 構 リ 回 ラ 装車 車 で 伝 擦 機 ム ア リ ・リ ・リ い か い で マ と で で で で で で で で で で で で で で で で で	直由度 速度、加速度 少機構 フランク機構 ・ランク機構 ・ 装置の実用例 ・ の種類 ・ 機構 ・ク機構の順運動学 ・ク機構の逆運動学 ・ク機構の静力学	以本格を行び回ることもしい。	機構のでは 機構ので表 機構ので表 の表 を の表 を を の表 を を の表 を の表 を の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表 の表	標ので説明で説明で記説明で記説明ではいたが、が説ませずの分類とがうかった。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、これでは、	できる。 記できる。 記できる。 か、それを利用 でスホフの定理 類と簡単な解 形曲線、歯の 速度伝達比を でき、変速機構 でき、カム線 でき、カム線 でき、カム線 でき、カム線	して機構の 理を説明できる の速比が記 の速比が記 図が理解で 説明できる。
受業計画を対しています。	3rdQ 4thQ	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 14週 16週 17月 17月 17月 17月 17月 17月 17月 17月 17月 17月	授業内容 1. が機機 (2) (3) 平 (2) (3) 平 (2) (3) 平 (1) (2) (2) (3) 平 (1) シー・ (1) シー・ (2) (2) シー・ (3) 株様は ア学 コード・ (4) はいません。 (5)	「 ダ連械間間構リ回ラ装車車」で伝際機ムアリットリークので、容習 スの重心 心おクリットの 歯、横髄・ボークリットの 歯、横機ルア ア ア ア 合 2 全内の 歯 横機・	自由度 速度,加速度 ク機構 フランク機構 でした。 では、	以本格を行び回ることもしい。	機構が 機構が の定 が機解の の定 が機解の が関係できた。 できたた。 できたた。 できたた。 できた。 できた。 できた。 できたた。 できたた。 できた。 できたた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。	標でいて説明で説明で記聞いて説明ではいかが説明ではいかが説明でいたが説明できる分類とグラシンク機構の会話できるの数を表する。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、これでは、	きる。 できる。 か、それを利用 うスホフの定理 類と簡単な解 が速度伝達比を き、変速機構 でき、カム線 でき、カム線 でき、カムに でしてでいてご に関する問題 ついて学ぶ。	して機構の 理を説明でき の大きさの ご計算でき の速比が言 図が理解で 記明できる。
受業計画	が 3rdQ 4thQ	週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 14週 16週 17月 17月 17月 17月 17月 17月 17月 17月 17月 17月	授業内容 1. が機 (2) (3) 平 (2) (3) 平 (2) (3) 平 (2) (3) 平 (1) (2) (3) 平 (1) シ (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	び ダ連械 間間構 リ 回 ラ 装車 車 で 伝際 機ム アリ・リ・リーツ かい で マン動の 中中に ン 町 イ 置装 列 動伝 構機 ルア ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・ア・	自由度 速度,加速度 少機構 フランク機構 で表置の実用例 の種類 ・機構 の機構の順運動学 ・ク機構の静力学 ・ク機構の静力学 ・ク機構の静力学	東の名称、歯型曲線、	機構が 機構が の定 が機解の の定 が機解の が関係できた。 できたた。 できたた。 できたた。 できた。 できた。 できた。 できたた。 できたた。 できた。 できたた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。	標でいて説明で説明で記聞いて説明ではいかが説明ではいかが説明でいたが説明できる分類とグラシンク機構の会話できるの数を表する。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、これでは、	できる。。 できる。 できる。 か、それを利用 でない。 できる。 か、それを利用 では、 できれを利用 では、 できなり、 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。 できた。	して機構の 理を説明できる 分大きさの 記計算できる。 図が理解で 説明できる。 説明できる。

		代表的なリンク装置る。	4			
		カム装置の機構を理	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		100			
1. 基礎的問題	40	10 50		50	•	
2. 応用問題	40		10			