

<p>科目名：空間リンク機構設計特論  (英文名：Advanced Design of Spatial Link Mechanism)  担当教員：南後 淳</p>	<p>開講学期：前期  単位数：2  開講形態：講義・演習</p>
<p>開講対象： 専攻</p>	
<p><b>【到達目標】</b>  ○空間リンク機構について，運動学モデルを構築し，入出力関係，力学特性等の運動学解析を行うことができる。  ○解析結果から空間リンク機構の設計を適切に行うことができる。</p> <p><b>【授業概要・計画】</b>  第1～5週：機構の空間内での表記法と変位解析  第6～10週：空間リンク機構の力学解析  第11～15週：運動伝達性の評価</p> <p><b>【成績評価の方法と基準】</b>  レポートにより達成度を評価する。</p> <p><b>【参考書】</b>  牧野 洋他2名，ロボット機構学，日刊工業新聞社  鈴森 康一，ロボット機構学，コロナ社</p> <p><b>【担当教員の専門分野】</b> 空間リンク機構の運動特性解析，等速継手に関する研究，平面リンク機構を応用した福祉機器の設計</p>	