

<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： 機械システム工学専攻</p>	
<p>【到達目標】 ○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>【授業概要・計画】 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>【成績評価の方法と基準】 レポートにより達成度を評価する。</p> <p>【参考書】 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>【担当教員の専門分野】 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>	