

機械システム技術科

(1)教育目標

知能的な動きを伴う自動化機械やロボットの設計製作技術者の育成を目指します。機械の設計製図能力を身に付け、実際の形にするための加工組立技術と高度な数値制御加工の経験を積みまます。このようにして作られた機械装置に対して動きを与えるための基礎となる電子回路技術、シーケンス制御技術を学んだあと、知能を与えてより高度な動きを実現するための制御技術を修得します。

(2)カリキュラムフローチャート

・()は単位数 ・太字は実技 ・☆は集中授業

	1年		2年	
	前 期	後 期	前 期	後 期
一般教養	キャリア形成Ⅰ(2) 英語Ⅰ(2) 保健体育Ⅰ(2)	キャリア形成Ⅱ(2) 英語Ⅱ(2) 保健体育Ⅱ(2)	英語Ⅲ(2)	キャリア形成Ⅲ(2) 英語Ⅳ(2)
数学	基礎数学Ⅰ(2) 基礎数学Ⅱ(2)	応用数学Ⅰ(2) 応用数学Ⅱ(2)		
情報基礎	情報リテラシ(2) 情報処理演習(2)			
工学基礎	材料工学(2) 基礎工学実験(4)	工業力学Ⅰ(2) 材料力学Ⅰ(2)	理化学概論(2) 計測工学(2) 材料力学Ⅱ(2)	工業力学Ⅱ(2)
電気技術	電気工学概論Ⅰ(2) 電気工学基礎実験(2)	電気工学概論Ⅱ(2) 電子工学概論(2) 電子工学基礎実験(2)	電子回路概論(2) 電子回路基礎実習(2)	
機械加工	機械加工工学(2) 機械加工実習Ⅰ(6)	機械加工実習Ⅱ(6) 機械工学概論(2)	数値制御(2) 数値制御加工実習(2)	
機械設計	基礎製図(4)	CAD実習Ⅰ(4)	機構設計(2) 機構設計実習(4) 機械運動学(2)	システム設計(4)
制御工学		制御工学実習Ⅰ(4)	制御工学Ⅰ(2) 制御工学実習Ⅱ(6) 電動機工学実習(2)	制御工学Ⅱ(2) 油圧・空圧工学(2) マイコン制御(2) マイコン制御実習(2)
システム生産		技術セミナー(2)		ロボット工学(2) 生産システム実習(4)
共通	安全衛生工学(2)	☆企業実習(4)	卒業研究(4)	生産工学(2) 卒業研究(12)
合計	学 科 実 技 24 14	学 科 実 技 22 20	学 科 実 技 18 20	学 科 実 技 16 22