授業科目 福祉ロボット

【担当教員名】 大 鍋 寿 一		対象学年	4	対象学科	義肢
		開講時期	前期	必修・選択	選択
		単位数	1	時間数	15
【概要・一般目標 : GIO】 超高齢社会では、労働人口の減少から、自分で自分を介護しなければならぬ状況に追い込まれる。その中で、社会生活におけるゆとりと豊かさを求めて、高齢者・障害者生活支援のための福祉ロボットやレジャー用ロボット等に対する期待が高まっている。 ここでは、福祉ロボットは何かについて学び、福祉ロボットの超高齢社会におけるニーズについて理解する。現在考えられている福祉ロボットの例について知識を得る。ロボットアーム (ARM) については、その仕組みを学び、使用性を分析する。 専門用語について英語を学ぶ。					
【学習目標】 1. 福祉ロボットは何かについて理解する 2. 福祉ロボットの超高齢社会におけるニーズについて理解する。 3. 福祉ロボットの例について知識を得る。 4. ロボットアーム (ARM) の仕組みを習得する。 5. ロボットアーム使用体験・評価する。 6. 専門用語について英語を習得する					
回数	授業計画・学習の主題			SBO 番号	学習方法・学習課題 備考・担当教員
1	ロボットとは何か				講義と質疑応答、演習
2	福祉ロボットのニーズ				講義と質疑応答、演習
3	福祉ロボットの例				講義と質疑応答、演習
4	ロボットアームの仕組み				講義と質疑応答、演習
5	ロボットアーム使用性体験				講義と質疑応答、演習
6	ロボットアーム使用性分析				講義と質疑応答、演習
7	まとめ				
8	試験				
【使用図書】		<書名>	<著者名>	<発行所>	<発行年・価格 他>
教科書 (必ず購入する書籍)					
参考書		ロボット	新井健生	ナツメ社	2006・1,350円
		メカトロニクス	三浦宏文	オーム社	1997
		Introduction To Rehabilitation	R. A. Cooper、H.	Taylor & Francis	2006
		Engineering and Assistive Technology	Ohnabe、D. A. Hobson		
その他の資料					
【評価方法】 臨時試験 40% 達成度確認試験 : 40%、学習態度 : 20%			【履修上の留意点】 「課題発見能力と問題解決能力を養成するので、積極的に質疑応答に参加すること 実習においては注意事項を良く聞き安全に気をつけること		