

授業科目 福祉ロボット

| | | | | | |
|--|---------------|---|---------------------------------------|------------------|--|
| 【担当教員名】 東江 由起夫、三村 宣治 | | 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 |
| 【カリキュラムポリシーとの関連性】 | | | | | |
| 知識・理解 | 思考・判断 | 関心・意欲 | 態度 | 技能・表現 | |
| ◎ | ○ | | | | |
| 【概要・一般目標：GI0】 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に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】 | | | | | |
| <ol style="list-style-type: none"> 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. 福祉ロボットの現状について知識を得る。 4. 代表的福祉ロボットの仕組みを習得する。 5. 福祉ロボットの使用性評価について習得する。 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 講義と質疑応答、演習 講義と質疑応答、演習 講義と質疑応答、演習 講義と質疑応答、演習 講義と質疑応答、演習 講義と質疑応答、演習 |
| 2 | 福祉ロボットの基礎 | | | | |
| 3 | 福祉ロボットのニーズ | | | | |
| 4 | 福祉ロボットの現状 | | | | |
| 5 | 代表的福祉ロボットの仕組み | | | | |
| 6 | 福祉ロボットの使用性評価 | | | | |
| 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 Engineering and Assistive Technology | R. A. Cooper, H. Ohnabe, D. A. Hobson | Taylor & Francis | 2006 |
| その他の資料 | | | | | |
| 【評価方法】 最終筆記試験 70%、小テスト 20%、レポート 10% | | 【履修上の留意点】 原則、欠席 1 回につき - 5 点、遅刻 1 回につき - 3 点を最終評価から減点する。また遅刻 2 回で 1 回の欠席とする。 授業の 1 / 3 を欠席した者は、原則、科目評価資格を失うものとする。 | | | |