

授業科目 福祉ロボット

【担当教員名】 前田 雄、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：G10】 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】 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	ガイダンス・ロボットとは何か			講義と質疑応答，演習
2	福祉ロボットの基礎			講義と質疑応答，演習
3	福祉ロボットのニーズ			講義と質疑応答，演習
4	福祉ロボットの現状			講義と質疑応答，演習
5	代表的福祉ロボットの仕組み			講義と質疑応答，演習
6	福祉ロボットの使用性評価			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 メカトロニクス Introduction To Rehabilitation Engineering and Assistive Technology	新井健生 三浦宏文 R. A. Cooper、H. Ohnabe、 D. A. Hobson	ナツメ社 オーム社 & Taylor Francis 2006・1,350円 1997
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-2点、遅刻1回につき-1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。		