

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
【ディプロマ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】					
<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	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	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-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。			