

機械知能工学科
メカトロニクス基礎

第01回

メカとエレクトロニクス

工学部 機械知能工学科
熊谷 正朗
kumagai@mail.tohoku-gakuin.ac.jp

東北学院大学工学部 ロボット開発工学研究室 RDE

MB-01/Rev 15-1.0

今回の到達目標

- メカトロニクスという概念／科目的導入
 - ◊ メカトロニクス（およびロボット）という概念を説明できる
 - ◊ メカトロニクスの構成ループを示し、全体の流れを説明できる
 - ◊ これから学ぶべきことを自覚できる

○ プチテスト（確認アンケート）

MB01 メカとエレクトロニクス Page. 2 TGU-MEIS-メカトロニクス基礎

メカトロニクスとは

機械工学（メカニクス）+ 電子工学（エレクトロニクス）
→ メカトロニクス（Mechatronics, メカトロ）



MB01 メカとエレクトロニクス

Page. 3 TGU-MEIS-メカトロニクス基礎

メカトロニクスとは

○ メカトロニクスが使われている例

◊ 現代の機械全般

- ・自動車、鉄道、エレベーター等
- ・家電（洗濯機、冷蔵庫、エアコン等）
- ・工場の生産設備
- ・ロボット
- ・おもちゃ

◊ 見分け方

- ・「機械」であること
- ・軽く触ると「ピッ」と鳴って動作するもの大半

MB01 メカとエレクトロニクス

Page. 4 TGU-MEIS-メカトロニクス基礎

メカトロニクスとは

○ ミシンの変化



家にあったJUKIの古そうなミシン



モータは1個のみ

MB01 メカとエレクトロニクス

Page. 5 TGU-MEIS-メカトロニクス基礎

メカトロニクスとは

○ ミシンの変化

◊ 長い歴史

- ・動力は1個（足踏み→モータ）
- ・リンク、カムによって動きを作り出す
- ・カムの交換で模様縫いも
- ・匠の設計



◊ 初期の電子制御化

- ・モータの回転を電子制御でなめらかに
- ・負荷変動に対する速度制御

MB01 メカとエレクトロニクス

Page. 6 TGU-MEIS-メカトロニクス基礎

メカトロニクスとは

○ ミシンの変化

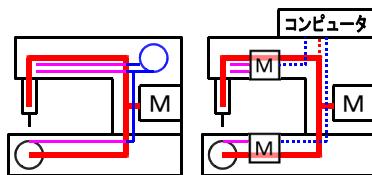
◊ コンピュータ制御化

- ・一部動作を機械的に切り離して電子制御で運動させる
- ・調整部分 リンク→モータ類
送り/横振りも個別のモータで
- ・積極的に布を前後左右に動かす模様縫い
- ・削る微調整 → 数値的微調整へ
- ・それでも全てのコンピュータ制御は困難？



メカトロニクスとは

○ ミシンの変化



純メカ構成

- ・動力は一つ
- ・機械的調整

半コンピュータ半メカ

- ・主要部はメカ
- ・補助機構/調整をコンピュータ制御

全コンピュータ制御化

- ・個々の動きにM
- ・メカはシンプル化
- ・同期を全てソフトで

MB01 メカとエレクトロニクス

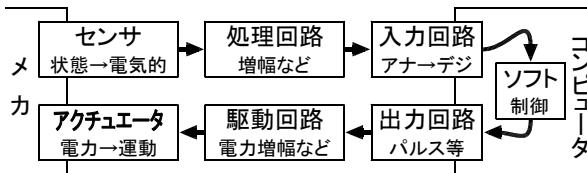
Page. 7 TGU-MEIS-メカトロニクス基礎

MB01 メカとエレクトロニクス

Page. 8 TGU-MEIS-メカトロニクス基礎

メカトロニクスの構成

○メカとコンピュータの情報のループ



上: 計測 センサで対象の状態を得る

下: 操作 対象を動かす

全: 制御 対象を確認しつつ、意図通りに動かす

メカトロニクスの構成

○情報を変換しながら、メカとやりとり

◇センサ

- ・機械の状態を電気的な変化に変換

◇入力: アナログデジタル変換

- ・アナログ信号をデジタル値に変換

◇出力: パルス出力、デジアナ変換等

- ・デジタル値を「大きさを表せる」信号に変換

◇アクチュエータ(モータ)

- ・電力を動力に(電気を動きに)変換

この科目の目指すところ（基礎+総合）

○「教養としての」メカトロニクス 【必修】

◇「機械の学科を卒業」の最低限の素養として

- ・これから先、機械に関わる以上、
メカトロニクスの概念を避けることは困難。
- ・「こういうものだと」という感覚を得る。
- ・メカトロの専門家になるための基盤。

◇より詳細は

- ・自習、卒研他
- ・企業に入ってから

科目の到達目標（基礎）

○到達目標=評価の基準

◇ メカトロニクスとは なんであるかを 説明できる。

◇ メカトロニクスに必要となる 電気電子の 基礎を理解できる。

◇ メカトロニクスシステムを構成する、 センサやアクチュエータについて 例を挙げてその動作や原理を説明できる。

※メカトロ総合はより具体的な計算など

受講上の注意点: 単位の実質化

○復習の明確な証拠の提出

◇復習の課題

- ・毎回、授業中に書いた図のなかから
重要なものを3点選び、その図を
綺麗に書くとともに、説明をつける。
- ・作業想定時間90分

◇提出方法

- ・専用用紙で、翌講義の開始時刻まで
- ・提出は任意 提出の特典あり

評価基準

○100点の構成

◇50点: 定期試験

- ・計算問題と論述問題を予定

◇50点: 平常点

- ・20点: 講義中のプチテスト
- ・20点: レポート(主に調査系宿題)
- ・10点: 講義のノートのチェック

◇ + α

評価基準: 講義のノートのチェック

○講義への取り組みを確認

↓単なる板書の
写しにあらず

◇講義中にちゃんとノートをとっているか

- ・10点: 毎回十分にノートを取れている
- ・0点: さっぱりノートをとっていない
- ・7月に実施の予定

◇そのためのノートの形式

- ・明確に何月何日のノートか分かるように
- ・ルーズリーフの場合は順序を管理する
- ・不正行為発覚時は定期試験受験拒否

その他

○講義情報など

◇ロボット開発工学研究室

- <http://www.mech.tohoku-gakuin.ac.jp/rde/>
- ・講義ノート(工事中)
 - ・基礎からのメカトロニクスセミナー

※この科目より実践、専門寄り

◇スケジュール

- ・5月末 出張あり→補講予定
- ・6月11日(木) 7月20日(月) に注意