



## 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

- ・元は安川電機の造語 (S47に商標登録)  
→ 普通名詞化  
→ 世界に通じる英語に
- ・電子回路、コンピュータによる機械制御全般
- ・ロボットは技術的にはメカトロの一部

## 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、カムによって各部の動きを作り出す
- ・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ソフトウェア制御で連動させる
- ・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?

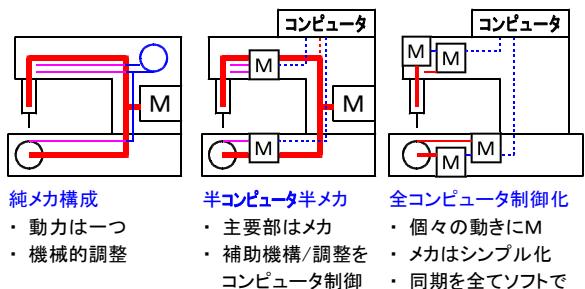


MB01 メカとエレクトロニクス

Page. 7 TGU-MEIS-メカトロニクス基礎

## メカトロニクスとは

### ○ ミシンの変化

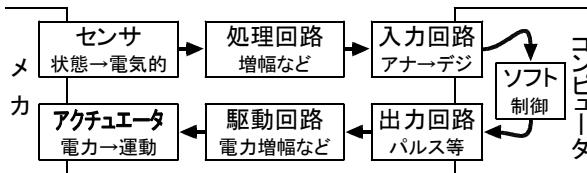


MB01 メカとエレクトロニクス

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

## この科目的目指すところ（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；@シラバス）

### ○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計算など

## 受講上の注意点：単位の実質化

### ○復習＆予習の明確な証拠の提出

◇具体的な内容

復習:毎回、授業中に出てき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。(90分)

予習:シラバスに応じた事前確認など(90分)

◇提出方法 今年は少し別方式

・専用用紙で、翌講義の開始時刻まで

・提出は強く推奨(任意) 提出の特典あり

## 評価基準 → 詳細はシラバス確認

### ○100点の構成

◇50点:期末(指定)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:毎回十分ノートを取れている+整理
- ・0点:さっぱりノートをとっていない
- ・7月に実施予定

◇そのためのノートの形式

- ・明確に何回目か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
- ・不正行為発覚時は不合格相当

## 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(講義資料と解説: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

※「ロボコンマガジン」で同名連載(休刊)

◇スケジュール

- ・毎週実施、途中で1回補講