

教育・研究などへの取組状況

総合工学システム学科 機械システムコース 教授 里中 直樹

項目	取組状況
教育	<p>◆ 平成 30 年度担当科目 機構学 (3M・5H)、メカトロニクス (4M)、設計法 (5M)、設計工学 (専攻科 2 年)、基礎研究 (4M)、機械システム実験 I (4M)、卒業研究</p> <p>◆ 担当科目の取組状況 (工夫・改善した点)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 講義で基礎的事項や理論を教えるとともに、内容の節目ごとに演習課題を設定し、講義で学習した内容を各自で実践するための時間を設けた。 <p>◆ 特記すべき教育方法の実践例</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 各科目について Web アプリによる自主学習教材を用意し、学生が校外からでもアクセスして利用できるようにした。特に機構の運動等をアニメーションで視覚的に理解できるような環境を整えた。 <p>◆ 校長顕彰などの受賞 (該当なし)</p>
研究	<p>◆ 平成 28～30 年度における研究業績</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ 学術論文執筆 <ul style="list-style-type: none"> ・ 里中 直樹, 竹松 良, 杉村延宏, 岩村幸治, 谷水義隆: 工作機械の形状創成運動モデルに基づく構成要素の公差設計に関する研究 (テーブルの位置を考慮した理論的解析), 日本機械学会論文集 (Web) Vol.83, No.848, p.16-00561, 2017 [DOI:10.1299/transjsme.16-00561] ・ 竹松 良, 里中 直樹, 吉田 新, 杉村延宏, 岩村幸治, 谷水義隆: 工作機械の形状創成運動モデルに基づく構成要素の公差設計に関する研究, 日本機械学会論文集 Vol.82, No.834, p15-00379, 2016 [DOI:10.1299/transjsme.15-00379] ■ 国際会議での発表 <ul style="list-style-type: none"> ・ TAKEMATSU Ryo, SATONAKA Naoki, THASANA Wiroj, IWAMURA Koji, SUGIMURA Nobuhiro : A study on tolerances design of parallel link robots based on mathematical models, Journal of Advanced Mechanical Design, Systems and Manufacturing (Web) vol.12, 2018 ・ Nobuhiro Sugimura, Tomotaka Yamada, Naoki Satonaka, Koji Iwamura, Wiroj Thasana, Ryo Takematsu: A Study on Tolerance Design of Parallel Link Robots, International Conference on Design and Concurrent Engineering 2017 & Manufacturing Systems Conference 2017, Sep.7-8 2017 ・ Ryo TAKEMATSU, Naoki SATONAKA, NOBUHIRO SUGIMURA, KOJI IWAMURA, NGUYEN THINH, YOSHITAKA TANIMIZU: A study on tolerance design of five-axis machining centers, 2016 International Symposium on Flexible Automation (ISFA), 1-3 Aug. 2016 <p>◆ 特許 (該当なし)</p> <p>◆ 平成 28～30 年度における外部資金獲得状況 (該当なし)</p> <p>◆ 学会などでの受賞 (該当なし)</p>

社会貢献	<ul style="list-style-type: none">◆ 平成 28～30 年度における公開講座・出前授業の取組状況<ul style="list-style-type: none">・ 大阪府工業技術大学講座第 57～58 期「機械製図基礎」・ 大阪府工業技術大学講座第 55～58 期「CAD/CAE 概論」◆ 平成 28～30 年度における学協会等の委員 (該当なし)◆ 特記すべき社会貢献の内容 (該当なし)
------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------