

平成 24 年度 シラバス	学年・期間・区分	5 年次 ・ 通年 ・ B 群	
	対象学科・専攻	機械工学科	
機 械 力 学 (Mechanical Dynamics)	担当教員	小田原 悟 (Odahara, Satoru)	
	教員室	機械工学科棟 2 階 (TEL : 42-9107)	
	E-mail	s-odahar@kagoshima-ct.ac.jp	
教育形態/単位の種別/単位数	講義 / 学修単位 [講義 I] / 2 単位		
週あたりの学習時間と回数	[授業 (100 分) + 自学自習 (80 分)] × 30 回		
[本科目の目標] 機械の振動現象をどのようにとらえるか、そのモデル化と解析法、さらに、解析結果から振動を防止するための方策についての理解を目標とする。			
[本科目の位置付け] 数学、物理および工業力学の知識を必要とする。本科目を修得した場合、機械設計の基礎となる。			
[学習上の留意点] 講義の内容をよく理解するために、毎回、予習や演習問題等の課題を含む復習として、80 分以上の自学自習が必要である。理解状況を把握するために適宜小テストや宿題を課すので、講義内容をよく理解すること。疑問点があれば、その都度質問すること。			
[授業の内容]			
授 業 項 目	時限数	授業項目に対する達成目標	予習の内容
1. 力学の基礎	8	<input type="checkbox"/> 力学の基礎を復習し、ベクトルや微分方程式、行列の計算ができる。剛体の慣性モーメントを理解し、物体の運動方程式を求められる。	第 1, 2 章の基本例題を読んでおく。
2. 1 自由度系の振動 —前期中間試験—	8	<input type="checkbox"/> 減衰のあるばね質量系の 1 自由度系の自由振動について、微分方程式(運動方程式)とその解を求め、特性を理解できる。 授業項目 1. ~2. について達成度を確認する。	第 3 章 114 ページまでの基本例題を読んでおく。
3. 1 自由度系の強制振動	8	<input type="checkbox"/> 強制加振力を受ける 1 自由度系について、周波数応答特性を理解し、振動の伝達と防振に応用できる。	第 3 章 115 ページ以降を読んで理解しておく。
4. 2 自由度系の自由振動 —前期期末試験— 試験答案の返却・解説	4 2	<input type="checkbox"/> 2 自由度系の自由振動を理解し、逆行列の計算から固有振動数を算出できる。 授業項目 3. ~4. について達成度を確認する。 各試験において間違った部分を理解出来る。	第 4 章 158 ページまでの基本例題を読んでおく。
5. 2 自由度系の減衰振動	4	<input type="checkbox"/> 2 自由度系の減衰振動について応用例を理解できる。	第 4 章 158 ページ以降の基本例題を読んでおく。
6. 連続弾性体の振動 —後期中間試験—	10	<input type="checkbox"/> 棒の縦振動やねじり振動について運動方程式とその解を求めることができる。はりの横振動について運動方程式とその解を求めることができる。 授業項目 5. ~7. について達成度を確認する。	第 5 章の基本例題を読んでおく。
7. 回転体の振動	6	<input type="checkbox"/> ロータを有する軸の第 1 次危険速度を求めることができる。 <input type="checkbox"/> 回転機械の振動の原因となる慣性力を釣合せる方法を説明できる。	付録の内容を読んでおく。
8. 振動の防止	4	<input type="checkbox"/> 力の伝達率や動吸振器に内容を理解し、振動の防止の方法を理解する。	p. 164-p.169 を読んでおく。 配布プリント“資料 破損事故例”を読んでおく。
9. 振動による破損事故の解析 —後期期末試験— 試験答案の返却・解説	4 2	<input type="checkbox"/> 振動によって生じた破損事故の解析を行い、総合的な観点から振動事故の防止の方法を身につける。 授業項目 7. ~9. について達成度を確認する。 各試験において間違った部分を理解出来る。	
[教科書] 演習で学ぶ機械力学第 2 版 小寺忠ほか 森北出版			
[参考書・補助教材] 適宜プリントを配布する。			
[成績評価の基準] 中間試験および期末試験成績(70%) + 小テスト・宿題成績(30%) - 授業態度 (最大 10%)			
[本科 (準学士課程) の学習教育目標との関連] 3-c			
[教育プログラムの学習・教育目標との関連] 3-3			
[JABEE との関連] (d)(1)④			

Memo