# 課題情報シート

課題名:	足底形状の計測および変形制御システムの開発	
施設名:	四国職業能力開発大学校	

課程名: 専門課程 訓練科名: 電子技術科

課題の区分: 総合制作実習課題 課題の形態: 開発

#### 課題の制作・開発目的

# (1) 課題実習の前提となる科目または知識、技能・技術

機械工作、VisualBasic®プログラミング、Excel®マクロ、A/D 変換、アクチュエーター 技術

### (2) 課題に取り組む推奨段階

機械工作実習および言語プログラミング実習終了後

### (3) 課題によって養成する知識、技能・技術

課題を通して、機械工作(穴あけ、タップ、レーザー加工等)の技能、プログラミング 技術、アクチュエーター制御技術などの実践力を身に付けます。

#### (4) 課題実習の時間と人数

**人 数**:5名

時 間:324 時間

機械工作、プログラミング技術に関する知識に基づいて、メカトロニクス機器の設計から 製作までを一貫して取り組むことにより、総合的な技能・技術を習得させます。

### 課題の成果概要

本課題は、メカトロニクス技術を用いた福祉機器製作支援システムとして開発を行いました。写真1に開発した足底形状計測システム、図1に実際に計測した足底形状の一例を示します。システムの最上部に足を乗せることにより、自動的に足底形状が取得可能となりました。本システムは H20 年度の四国職業能力開発大学校で開催された四国ポリテックビジョンにて、展示、デモをおこないました。会場からは、構想から設計を行い、製作して形を作ったことに一定の評価をいただきました。今後は、本システムをベースに能動的に足底形状を変形可能なシステムに発展していく予定です。





た。)

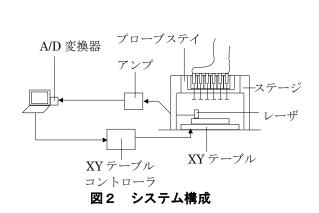


### 課題制作・開発の訓練ポイントおよび所見

本開発でおこなったことは、大きくわけて以下の3点です。

- ① 機械工作作業(プローブの量産、筐体の製作) 人間の足のサイズおよび計測間隔を考慮して、336個のプローブ(図3)を製作する必要 がありました。電子技術科の学生のためNC工作機械を用いることができないため、手作 業で行わせました。(NC工作機械を使用できるように訓練させる時間の確保は困難でし
- ② プログラミング作業 (レーザー変位センサによるプローブ変位の計測およびXYテーブルの制御プログラム制作)
  - VisualBasic®およびExcel®のマクロを用いることによりGUIとし、操作しやすい画面を制作させました。
- ③ システム(図2)の組立および足底形状を計測した後の補正作業 プローブや筐体を手作業により製作させたため、部品個々のばらつきが目立ちました。 このばらつきをプログラムで補正し、ばらつきをカットさせました。

ポイントは、部品点数の多さから生じる、加工、部品のチェックや補正作業の多さに対する学生のモチベーションの維持です。システムの外観や進捗状況がわからないと、学生のモチベーションが低下し、連動して加工の精度に影響しました。



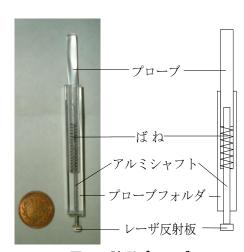


図3 計測プローブ

養成する能力 (知識、技能・技術)	課題制作・開発のポイント	訓練(指導)ポイント
○目標とする機能を有するシ		●ブレーンストーミング手法
ステムの仕様を決定するこ		を用いて、学生に多くのア
とができる能力		イデアを出させます。徐々
		に助言し、現実的なアイデ
		アへと絞り込んでゆきま
		す。
○仕様を満たすメカニズムの	◇システムに乗る人の検討	
設計をすることができる能	体重、足のサイズ	
力		
	◇プローブ、筐体に関するこ	
	ک	
	体重を支える方法	
	サイズ	
	レイアウト、配置間隔	
○機械工作技術	◇工作手順の検討	●効率よく工作ができるよう
		に助言します。部品点数が
		多いので、計画的に作業を
		おこなわせ、進捗状況を常
		に確認させます。
○プログラミング技術	◇フローチャートの検討	
	フローチャートに基づき、	
	プログラミングさせます。	
	◇補正方法の検討	
○メカトロニクス機器におけ	機械的なばらつきをなくす	●原因の追究から、トラブル
るトラブルシューティング	ための方法を検討させま	の対処まで、学生自身がで
	す。	きるように促します。

# 課題に関する問い合わせ先

施設名 : 四国職業能力開発大学校

**住 所** : 〒763-0093

香川県丸亀市郡家町 3202 番地

電話番号 : 0877-24-6290

施設 Web アドレス : http://www.endo.go.jp/kagawa/college/