富	山高等専	門学	₽校		開講年度	令和03年度 (2	2021年度)	授業科	料目 計測·自	動制御工学	II	
科目基礎	情報					•	-					
科目番号 0184						科目区分		専門 / 必修				
授業形態		_	 発				単位の種別と単位		履修単位: 1			
開設学科			312 3船学科				対象学年	5				
開設期		_	朔				週時間数					
教科書/教材		雷	 3子計測	制御	(編修:高木ほ	まか:実教出版)	1. = - 1 1.	L.				
担当教員	<u> </u>		島明									
到達目標	<u> </u>											
以下の項目		る: 『にて	ついて理 こついて	解でき 理解で	きる ごきる							
ルーブリック												
					想的な到達レ	 ベルの目安	標準的な到達レイ	 ベルの目安	未到達	ノベルの目安		
								シーケンス制御について理解る				
評価項目1 												
評価項目2				⊒;	ンピュータ制 ^え	御について説明で	コンピュータ制御	理解で コンピ: きない	ュータ制御につ	いて理解で		
学科の到		in	レの問		きる きる -				ラベハ			
		<u> </u>	こり送	1余								
MCCコア科												
教育方法	寺	14	- #1 #41/ 5 0	1	45							
						内容について習得する。						
授業の進め	評価が60点に満たない者は、願い出によって追認試験を受けることができる。											
評価が60点に満たない者は、願い出によって追認試験を受けることができる。 追認試験の結果、単位の修得が認められた者にあっては、その評価を60点とする。 評価方法及び評価基準は本試験と同じとする。 試験の結果(70%)と授業時間内外の演習・課題(30%)を総合評価する。 3級海技士(航海)第1種船舶職員養成施設、必要履修科目 3級海技士(機関)第1種船舶職員養成施設、必要履修科目												
授業の属	性 • 履修			<u> </u>	M/A/ //31/12/11							
				ПП	ICT 利用		□ 遠隔授業対応		□ 実彩		■に トス授業	
	<u> 1 </u>	<i>J</i> .,			に「小川			γ		5年10人の人の子女子	さによる技法	
+™₩=Tœ	.											
授業計画		VIEI		+1222 414 ⊏	h#>			週ごとの到	·			
		週										
		1週	週 シー		シーケンス制御の基礎			(1)シラバスの説明 (2)シーケンス制御の基礎について理解する				
		2週	2週 シ		シーケンス制御にて使用される機器			入力/出力機器について理解する				
		3週	3週 3		シーケンス制御の基本回路			シーケンス制御の基本回路について理解する				
		4週	週 プ		プログラマブルロジックコントローラの基本			プログラマブルロジックコントローラの基本構成について理解する				
	3rdQ	5週	週 プロ		ブラマブルロシ	ジックコントローラ	の応用 1	プログラマブルロジックコントローラの言語について 理解する				
		6週	週 プロ		ブラマブルロシ	ジックコントローラ	の応用 2	プログラマブルロジックコントローラの基本的なプログラムについて理解する プログラマブルロジックコントローラの実際のプログ				
		7週	週 プロ		グラマブルロシ	ジックコントローラ	の応用 3	ラムについ	て理解する			
後期		8週	12		コンピュータ制御の基礎			マイクロコントローラによる制御系の基礎について理解する				
		9週	9週 制御		川御装置のインターフェース			マイクロコントローラの入力/出力回路について理解する				
		<u> </u>			制御装置のプログラム1				マイクロコントローラのプログラミング言語について理解する			
		11ì	<u>周</u>	制御装置のプログラム2				マイクロコントローラの構成について理解する				
	4thQ	12ì	12週		制御装置のプログラム3				マイクロコントローラのプログラミングについて理解 する			
	HuiQ	13ì	13週		自動制御の実例				マイクロコントローラによる自動制御の実例を理解する			
		14ì	周	後期のまとめ				後期の全体の内容について理解する				
					期末試験							
					龙績確認			(1)成績確認				
					(2)授業評価アンケートの				『施			
モデルコアカリキュラムの学				学習								
分類			分野		学習内容 学習内容の到達目標						授業週	
				/\ m=		物理量や工業量などの様々な"量"とその単位系を説明できる。			3			
	V 8201 -	\. 	サかナ			計測という行為を認識し、各種計測時の誤差を求めることができる。			3			
専門的能力 分野別の門工学		の専 商船 		分野	制御工学	物理量に対応する測定器と、その基本的な動作原理を説明できる。			3			
						物理量を検出するセンサを説明できる。		3				
					1	機械制御に関する用語や機器について説明できる。			4	l l		

				システムに対す	する入力信号と出力信号に	ついて説明できる。	4	
				制御の対象とな	なるものを選択できる。		4	
				ブロック線図を	を読み解くことができる。		4	
				フィードバック	ク制御系の例からブロック	線図をかくことができる	3 4	
				自動制御の応用	用例を説明できる。		4	後11,後12
				自動制御に用い	いられている各種機器の動]作などを説明できる。	4	
評価割合								
			試験		課題/演習	合計		
総合評価割合			70		30	100		
基礎的能力			0		0	0 0		
専門的能力 70			70		30	30 100		
分野横断的能力			0		0	0 0		