

旭川工業高等専門学校		開講年度	平成28年度 (2016年度)		授業科目	計算力学	
科目基礎情報							
科目番号	0015			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	講義			単位の種別と単位数	学修単位: 2		
開設学科	機械システム工学科			対象学年	5		
開設期	後期			週時間数	後期:2		
教科書/教材	計算力学入門〔計算工学研究会編、森北〕、材料力学の基礎〔柴田他、培風館〕						
担当教員	石井 悟						
到達目標							
1. 工学分野の問題を数値的に扱う手法を説明でき、それらを計算できる。 2. 差分法や有限要素法を説明でき、それらを使用した問題の計算ができる。							
ルーブリック							
	理想的な到達レベルの目安			標準的な到達レベルの目安		未到達レベルの目安	
評価項目1(A1,D1,D2)	工学分野の問題を数値的に扱う手法を説明でき、それらを導き出すことができる。			工学分野の問題を数値的に扱う手法を説明でき、それらを計算することができる		工学分野の問題を数値的に扱う手法を説明でき、それらを計算できない。	
評価項目2(A1,D1,D2)	差分法や有限要素法を説明でき、それらを導き出すことができる。			差分法や有限要素法を説明でき、それらを使用した問題の計算ができる。		差分法や有限要素法を説明でき、それらを使用した問題の計算ができない。	
評価項目3							
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	前半では差分法を用いた微分方程式の解法をプログラミングを通して学ぶ。また、後半には有限要素法の全体的な手順を説明し、簡単な例題を解くことによって、これらの理解を深める。						
授業の進め方・方法	差分法では応用数学で学んだ微分方程式の解法、また計算機を用いた演習ではプログラミング言語の知識も必要となる。さらに、有限要素法では必要最低限の弾性学の基礎式を理解する必要がある。						
注意点	・教育プログラムの学習・教育到達目標の各項目の割合は、A-1(40%),D-1(30%),D-2(30%)とする。 ・自学自習時間(60時間)は、日常の授業(30時間)に対する予習復習、レポート課題の解答作成時間、試験のための学習時間を総合したものとする。 ・評価については、合計点数が60点以上で単位修得となる。その場合、各到達目標項目の到達レベルが標準以上であること、教育プログラムの学習・教育到達目標の各項目を満たしたことが認められる。 ・予習復習の成果を確認するために、学習ノートの提出を求めることがある。						
授業計画							
		週	授業内容			週ごとの到達目標	
後期	3rdQ	1週	1. 計算力学とは			計算力学の目的、および手法について説明できる。	
		2週	(1)自然現象のモデル化			自然現象のモデル化について説明できる。	
		3週	(2)離散化解析法			離散化解析法について説明できる。	
		4週	2. 差分法による偏微分方程式の解法			代表的な偏微分方程式の境界値問題を説明でき、差分近似ができる。	
		5週	(1)放物型偏微分方程式の解法			放物型偏微分方程式の計算プログラムを作成できる。	
		6週	(2)双曲型偏微分方程式の解法			双曲型偏微分方程式の計算プログラムを作成できる。	
		7週	(3)楕円型偏微分方程式の解法			楕円型偏微分方程式の計算プログラムを作成できる。	
		8週	後期中間試験			学んだ知識の確認ができる。	
	4thQ	9週	3. 有限要素法 (1)有限要素法とは			数値解法としての有限要素法の位置づけが説明できる。	
		10週	(2)簡単な骨組構造のマトリクス法			1次元の有限要素法の概要が説明できる。	
		11週	簡単な骨組構造のマトリクス法			簡単な例題を解くことができる。	
		12週	(3)連続体の有限要素法			2次元の有限要素法の概要が説明できる。	
		13週	連続体の有限要素法			簡単な例題を解くことができる。	
		14週	(4)有限要素法の応用			有限要素法の他の分野への応用ができる。	
		15週	後期末試験			学んだ知識の確認ができる。	
		16週	答案返却&解説			学んだ知識の再確認&修正ができる。	
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
評価割合							
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他	合計
総合評価割合	80	15	0	5	0	0	100
基礎的能力	80	15	0	5	0	0	100
専門的能力	0	0	0	0	0	0	0
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0