

鳥羽商船高等専門学校		開講年度	平成28年度 (2016年度)		授業科目	船舶システム制御工学	
科目基礎情報							
科目番号	0025		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	海事システム学専攻		対象学年		専1		
開設期	前期		週時間数		前期:2		
教科書/教材	資料を配布する						
担当教員	小川 伸夫						
到達目標							
1. 状態空間モデルによるシステムの記述を理解できる 2. 制御系の設計を理解できる							
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	状態空間モデルによるシステムの記述ができる		状態空間モデルによるシステムの記述を理解できる。		状態空間モデルによるシステムの記述を理解できない		
評価項目2	制御系の設計ができる		制御系の設計を理解できる		制御系の設計を理解できない		
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	【海事 平成28年度は開講しない】 線形状態空間モデルの導出、制御系の設計の方法を学ぶ						
授業の進め方・方法	授業形式で行う						
注意点							
授業計画							
前期	1stQ	週	授業内容			週ごとの到達目標	
		1週	制御とは何か			制御工学についての目的を理解している	
		2週	状態空間によるシステムの記述について			システムを状態空間で表すことができる	
		3週	状態空間によるシステムの記述について			システムを状態空間で表すことができる	
		4週	状態空間によるシステムの記述について			システムを状態空間で表すことができる	
		5週	極について			極による機械の性質を理解している	
		6週	極について			極による機械の性質を理解している	
		7週	極について			極による機械の性質を理解している	
	2ndQ	8週	中間試験				
		9週	試験の返却と解答・解説 極配置法による制御器設計			極配置法による制御器の設計ができる	
		10週	極配置法による制御器設計			極配置法による制御器の設計ができる	
		11週	最適制御法による制御器設計			最適制御法による制御器設計ができる	
		12週	最適制御法による制御器設計			最適制御法による制御器設計ができる	
		13週	最適制御法による制御器設計			最適制御法による制御器設計ができる	
		14週	最適制御法による制御器設計			最適制御法による制御器設計ができる	
		15週	期末試験			最適制御法による制御器設計ができる	
16週							
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	50	0	0	10	40	0	100
基礎的能力	30	0	0	10	20	0	60
専門的能力	10	0	0	0	10	0	20
分野横断的能力	10	0	0	0	10	0	20