沖縄	탄工業高等	宇冉門字杉	₹ │ 開講年度	令和05年度	(2023年度)	授業科	目 男	攻科実験		
科目基础										
科目番号						専門	/ 必修			
授業形態		実験・	 実習	科目区分 単位の種別と単位		/ 単位: 4				
開設学科		1	<u>学</u> コース	対象学年	専2					
開設期		诵年	<u>, </u>	週時間数	2					
教科書/教	 対材	教員自任	 作資料など	/C 31-32/	[전편] 미 <u></u> 지 전환기 미 전 전 전 전 전 전 전 전 전 전 전 전 전 전 전 전 전 전					
担当教員	() ·)		「 ,タンスリヤボン フ	 スリヨン.與那嶺 尚	33.金城 篤史.當問:		仲間 祐	·鲁.比喜.聖		
到達目	<u> </u>	I	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	12 - 2 /2 (3) (6) (1)	332/ <u>m</u> 74 /15/2/11/12/2	1311 717 112 -13	1111-3 11-	12 (12 G) 11 E		
・情報工 技術を修 ・各実験	学コース各 得する。 結果のまと		指導のもとで、各担当 内容を適切に発表・調					工学に関する幅広い分野の知識 の向上を図る。		
ルーブ!	ノツク		TM+B+6+> TIN+		1#1/# 45 to 701/# 1	» и опт				
				理想的な到達レベルの目安		ジルの目安	j	最低限必要なレベルの目安		
 情報工学分野の専門科目に関連し た実験を行い、知識を深める。 			し た実験を適切に	情報工学分野の専門科目に関連した実験を適切に行い、計画的かつ自主的に知識を深めることができる。		評科目に関う 1識を深める	ا خ=	情報工学分野の専門科目に関連した基礎実験を行い、基礎的な知識 を得ることができる。		
実験に必要な資料整理、実験結果 の考察、報告書作成の方法を修得 する。			査 の考察、および ^得 切に行い、それ	実験に必要な資料整理、実験結果 の考察、および発表資料作成を適 切に行い、それらの方法を自主的 に修得することができる。		料整理、実験 表資料作成 ができる。	の方	実験に必要な資料整理、実験結果 の考察、および発表資料作成の方 法に関する基本的な知識を得るこ とができる。		
適切な表現行える。	現で実験に	関する発表	実験等の内容に 表・質疑応答を	実験等の内容について、適切に発表・質疑応答を行うことができる。				実験等の内容について、基本的 発表・質疑応答を行うことがで る。		
学科の	到達目標工	頁目との	関係							
教育方法	去等									
概要		情報工	学に関する幅広い分野	野の知識・技術を何	を得することを目的。 とのである。	 として、各指	 導教員(の定めたテーマに関する実験を		
【 		う。								
注意点	帚性. 属/	特別研 ・社会 ・自律 ・シスイ ・ IoTシ	アレス通信技術や情幸 レステム(タンスリヤ	当教員: レ化と教育手法の砂度雑系に関する構成理を用いて移動しているが	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚コボット又は飛行口で こ組込みシステムに「	(を) (注教授) (ボット制御に)	関するほ	研究(バイティガ ザカリ准教授		
注意点 授業の[勇性・履 (=	特別研 ・社会 ・自律 ・シス ・ワイ ・IoTシ 修上の区	究テーマ、および担当システムの数理モデリシステムの数理モデリ内に発展・進化するをテム制御および画像处でレス通信技術や情報をステム(タンスリヤ	当教員: レ化と教育手法の砂度雑系に関する構成理を用いて移動しているが	研究(玉城 龍洋 教技 成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行ロ こ組込みシステムに 対授)	(を) 准教授) ボット制御に 関する研究(関するほ	研究(バイティガ ザカリ准教授 史 助教)		
授業の	属性・履(=ィブラーニ	特別研 ・社会 ・自律 ・シス ・ワイ ・IoTシ 修上の区	究テーマ、および担当 システムの数理モデル 的に発展・進化するぞ テム制御および画像タ ヤレス通信技術や情幸 システム(タンスリヤ	当教員: レ化と教育手法の砂度雑系に関する構成理を用いて移動しているが	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚コボット又は飛行口で こ組込みシステムに「	(を) 准教授) ボット制御に 関する研究(関するほ	研究(バイティガ ザカリ准教授		
注意点 授 業 の原 図 アクラ	ニィブラーニ	特別研 ・社会 ・自律 ・シス ・ワイ ・IoTシ 修上の区	究テーマ、および担当システムの数理モデリシステムの数理モデリ内に発展・進化するをテム制御および画像处でレス通信技術や情報をステム(タンスリヤ	当教員: レ化と教育手法の砂度雑系に関する構成理を用いて移動しているが	研究(玉城 龍洋 教技 成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行ロ こ組込みシステムに 対授)	(を) 准教授) ボット制御に 関する研究(関するほ	研究(バイティガ ザカリ准教授 史 助教)		
注意点 授業の[ニィブラーニ	特別研 ・社会 ・自律 ・シスイ ・ IoT シ 修上の区グ	究テーマ、および担当システムの数理モデル かに発展・進化する被テム制御および画像的ヤレス通信技術や情報システム(タンスリヤン)	当教員: レ化と教育手法の砂度雑系に関する構成理を用いて移動しているが	研究(玉城 龍洋 教技 成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行ロス こ組込みシステムに 対授)	(注) (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注)	関する研 篤	研究(バイティガ ザカリ准教授 史 助教)		
注意点 授 業 の原 図 アクラ	ニィブラーニ	特別研 ・社会 ・自律 ・シス ・ワイ ・IoTシ 修上の区	究テーマ、および担当システムの数理モデリシステムの数理モデリ内に発展・進化するをテム制御および画像处でレス通信技術や情報をステム(タンスリヤ	当教員: レ化と教育手法の砂度雑系に関する構成理を用いて移動しているが	研究(玉城 龍洋 教技 成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行ロス こ組込みシステムに「 対授)	(注) (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注)	関する城 篤	研究(バイティガ ザカリ准教授 史 助教)		
注意点 授 業 の原 図 アクラ	ニィブラーニ	特別研 ・社会 ・自律 ・シスイ ・ IoT シ 修上の区グ	究テーマ、および担当システムの数理モデル かに発展・進化する被テム制御および画像的ヤレス通信技術や情報システム(タンスリヤン)	当教員: レ化と教育手法の4 複雑系に関する構 処理を用いて移動の 般システム、並び1 ボン スリヨン教	研究(玉城 龍洋 教技 成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行ロス こ組込みシステム(こ 対授)	(注) 准教授) ボット制御に 関する研究(関ごとの到達 ガイダンス、 セル・オート て学ぶ。	関する る 域 第	研究 (バイティガ ザカリ准教授 史 助教) 実務経験のある教員による 講義。 を用いた交通流解析モデルにつ		
注意点 授 業 の原 図 アクラ	ニィブラーニ	特別研 ・自名 ・自名 ・ りつて ・ IoT シ 修上の区グ ニング	究テーマ、および担当システムの数理モデル内に発展・進化する被テム制御および画像的アレス通信技術や情報システム(タンスリヤン) ☑ ICT 利用 授業内容	当教員: レ化と教育手法の移 見雑系に関する構成 見雑系に関する構成では 限システム、並びド アボン スリヨン教	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚 可ポット又は飛行口で こ組込みシステムに 投)	(注) 准教授) ボット制御に 関する研究(関ごとの到達 ガイダンス、 セル・オート て学ぶ。	関する経験を関するという。	研究(バイティガ ザカリ准教授 史 助教) 実務経験のある教員による対 講義。 を用いた交通流解析モデルにこ を用いた交通流解析モデルの様		
注意点 授 業 の原 図 アクラ	ニィブラーニ	特別研究 ・自名 ・ 10TS 多上の区 こング 週 1週	Rデーマ、および担当システムの数理モデル内に発展・進化するをデム制御および画像とアレス通信技術や情報システム(タンスリヤンフ) 図 ICT 利用 授業内容 交通流解析実験(3	当教員: レ化と教育手法の移 見雑系に関する構成理を用いて移動に限システム、並びドイボン スリヨン教	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚コボット又は飛行口でに組込みシステムに対け)	を (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注)	関金城 「世間 おマーマ マイマーマ マイマーマー・マート マー・マー・マー・マー・マー・マー・マー・マー・マー・マー・マー・マー・マー・マ	研究(バイティガ ザカリ准教授 史 助教) 実務経験のある教員による対 講義。 を用いた交通流解析モデルにこ を用いた交通流解析モデルの様		
注意点 授 業 の原 図 アクラ	ニィブラーニ	特別研究 ・自シス・・ IoT シ 修上の区グ ニング 週 1週 2週	Rデーマ、および担当システムの数理モデル内に発展・進化するをデム制御および画像とアレス通信技術や情報システム(タンスリヤンフ) 図 ICT 利用 授業内容 交通流解析実験(交通流解析実験(当教員: レ化と教育手法の移動を開いて移動に関する構成では、立びが、 アボン スリヨン教 玉城) 玉城)	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚コボット又は飛行ロル に組込みシステムに関わる。 遠隔授業対応	を (を) (を) (を) (を) (を) (を) (を) (で) (で) (で) (で) (で) (で) (で) (で	関金城 「世間おマーマでおよく」 「マンコンテンスをできます。」 「はいった」 「はいった」 「はいった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」 「ないった」	研究(バイティガ ザカリ准教授 史 助教) 実務経験のある教員による対 講義。 を用いた交通流解析モデルにつ を用いた交通流解析モデルの様 。 を用いた交通流解析モデルの様 。 を用いた交通流解析モデルを用 の取りまとめ(発表)を行う。		
注意点 授 業 の原 図 アクラ	画	特別研究: ・1 自シスプ・・1 IoT 区グ ・2 IoT 区グ ・2 Iiu ・3 Iiu ・3 Iiu	Rデーマ、および担当システムの数理モデリ内に発展・進化するをテム制御および画像的マンスリヤンプラム(タンスリヤンプラム) ☑ ICT 利用 授業内容 交通流解析実験(交通流解析実験(交通流解析実験(交通流解析実験(当教員: レ化と教育手法の移動に対象を関する構造では、 ステム、並びが、 スリコン教 玉城) 玉城) 玉城) 、(タンスリヤボン)	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚コボット又は飛行ロル に組込みシステムに対数) □ 遠隔授業対応	を 選ができます。 選ができます。 選ができます。 でいまます。 でいまます。 でいまます。 でいまます。 でいまます。 でいまます。 でいまます。 でいまます。 でいまます。 でいまます。 でいまます。 でいままする。 でいままます。 でいまままます。 でいまままままままままままままままままままままままままままままままままままま	関金城 「世間おマーマでおの大人では、このでは、このでは、このでは、このでは、このでは、このでは、このでは、この	研究(バイティガ ザカリ准教授史 助教) 実務経験のある教員による対象 講義。を用いた交通流解析モデルにつ を用いた交通流解析モデルの様。 を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ(発表)を行う。 講義。		
注意点 授業のM 図 アクラ	画	特別研会 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	Rデーマ、および担当システムの数理モデルトに発展・進化するをテム制御および画像をサンステム(タンスリヤン) ICT 利用 授業内容 交通流解析実験(交通流解析実験(交通流解析実験(「OTシステム実験	当教員: レ化と教育手法の移動に関する構造では、スリコン教 を表現しておいてを動いでが、スリコン教 を表現してもいてがないが、 には、スリコン教 を表現してもいては、 には、 には、 には、 には、 には、 には、 には、 には、 には、 に	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚コボット又は飛行口に組込みシステムに対け) □ 遠隔授業対応	を が が が が が が が が が が が が が	関金城 質 おマ マで マび おの 一	研究(バイティガ ザカリ准教授史 助教) 実務経験のある教員による対象 実務経験のある教員による対象 実務経験のある教員による対象 実務経験のある教員による対象 を用いた交通流解析モデルのを を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ(発表)を行う。 講義。 こついて学び、開発環境を整備		
注意点 授業のM 図 アクラ	画	特別研会 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	Rデーマ、および担当システムの数理モデルトに発展・進化するをデム制御および画像的アレス通信技術や情報システム(タンスリヤン) 図 ICT 利用 授業内容 交通流解析実験(交通流解析実験(「ロTシステム実験 「ロTシステム実験	当教員: レ化と教育手法の表別では、	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚コボット又は飛行ロルスは飛行ロルス は飛行ロル に関いる は できない は にない は できない は にない は できない は できない は にない はない は にない はない は にない はな	を を で を が で で で で で で で で で で で で で	関金城 目 おマ マび おの スシー お	研究(バイティガ ザカリ准教授史 助教) 実務経験のある教員による 講義。を用いた交通流解析モデルにつ を用いた交通流解析モデルの特。を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ(発表)を行う。 講義。こついて学び、開発環境を整備の実装を行う。 公の評価、考察、および成果発		
注意点 授業の原図 アクラ	画	特別研会律スイン ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	Rデーマ、および担当システムの数理モデルトに発展・進化するをデム制御に対して、対して、対して、対して、対して、対して、対して、対して、対して、対して、	当教員: いと教員: いと教育	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚口ボット又は飛行口では飛行口では扱う) は飛行口では 遠隔授業対応 は 遠隔授業対応	後) (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注) (注)	関金 目 おマ マび おの ス シー お仕 すば かん アイア アイア かん ま お かん アイア アイア の ス シー お がん かん アー びを	研究(バイティガ ザカリ准教授史 助教) □ 実務経験のある教員による 講義。 を用いた交通流解析モデルにつ を用いた交通流解析モデルの特 。を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ(発表)を行う。 講義。 こついて学び、開発環境を整備 の実装を行う。 ムの評価、考察、および成果発 講義。		
注意点 授業の原図 アクラー授業計画	画	特別研会律スイン ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	Rデーマ、および担当システムの数理モラストリウに発展・進化画像はアレステム(タンスリヤンステム(タンスリヤンステム) ☑ ICT 利用 授業内容 交通流解析実験(交通流解析実験(「IoTシステム実験 IoTシステム実験 IoTシステム実験 福祉系アプリケー 福祉系アプリケー 福祉系アプリケー	当教員: いと教員: いと教育	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行ロ 元組込みシステムに 財授) □ 遠隔授業対応 □ 遠隔授業対応 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	(利)	関金城 目 おマーマで マび おの ス シー お仕 っす な	研究 (バイティガ ザカリ准教授 史 助教) 実務経験のある教員による 講義。 を用いた交通流解析モデルにつ を用いた交通流解析モデルの権。 を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ(発表)を行う。 こついて学び、開発環境を整備の実装を行う。 公の評価、考察、および成果発		
注意点 授業の原図 アクラー授業計画	画	特別研会律ス・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	Rデーマ、および担当システムの数理モデルトに発展・進化画像はテム制御信技術や情がステム(タンスリヤンステム(タンスリヤンステム(タンスリヤンステム) ② ICT 利用 授業内容 交通流解析実験(交通流解析実験(「IoTシステム実験 IoTシステム実験 IoTシステム実験 福祉系アプリケー	当教員: 1	研究(玉城 龍洋 教技 成論的研究(佐藤 尚 コポット又は飛行ロっ に組込みシステムに 投り)	(別)	関金 目 おマーマで すび おの ス シー お仕 ヨ ヨ おすす城 標 よトート行 ト成 よ技 テ ス よ様 ン ン よ	研究 (バイティガ ザカリ准教授史 助教) 実務経験のある教員による対象 講義。を用いた交通流解析モデルにつきを用いた交通流解析モデルの権。を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ (発表)を行う。 講義。こついて学び、開発環境を整備の実装を行う。 公の評価、考察、および成果発検討する。 発を行う。 発を行う。 発		
注意点 授業の原図 アクラー授業計画	画	特別研会律スイン 多上グ 週 1週 2週 3週 4週 6週 7週 8週 9週 10週	R:テーマ、および担当システムの数理モラスを	当教員: いと教員: いと教員: いと教育	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚コボット又は飛行ロスに組込みシステムに対け) □ 遠隔授業対応 那嶺) 那嶺) 那嶺)	(b) (c) (d) (d) (d) (e) (e) (f)	関金 目 おマーマで マび おの ス シー お仕 ョ ョ お礎 す 域 標 よトート行 ト成 よ技 テ スーよ様 ン ン よ知 で び シーンラ ン果 び術 (ム)テーびを 開 開 び識	研究 (バイティガ ザカリ准教授史 助教) 「実務経験のある教員による」 講義。 を用いた交通流解析モデルにつを用いた交通流解析モデルの権。 を用いた交通流解析モデルの精。 を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ (発表)を行う。 ばの評価、考察、および成果発 講義。 検討する。 発を行う。 発を行う。 発を行う。 発を行う。 発を行う。		
注意点 授業の原図 アクラ	画	特別社自シワム を上グ 週 1週 3週 4週 3週 4週 3週 4週 3週 4週 3週 4週 3週 10週 11週	Rデーマ、の数理を アステムの数理でするを アステムの数理でするを アンステムを アレステム(タンステム) 図 ICT 利用 授業内容 交通流解析実験(交通流解析実験(「ロTシステム実験 「ローステム実験 「ロアシステム実験 「ロアンステム実験 「ロアンステムー 「ロアンストー 「ロアンステムー 「ロアンステム	当教員: り化と教員: り化と教育 : り化と教育 : りを : りを : りを : りを : りを : ので : ので : ので : ので : ので : で : で : で : で : で : で : で :	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行口に	(利) (利) (利) (利) (利) (利) (利) (利)	関金 目 おマーマで おの ス シー お仕 ヨ ヨ お礎 ヨ す城 標 よトート行 ト成 よ技 テ スーよ様 ン ン よ知 ン ンラ ン果 び術 一仏 テーびを 開 開 び識 の	研究(バイティガ ザカリ准教授史 助教) 実務経験のある教員による対象 講義。を用いた交通流解析モデルにつを用いた交通流解析モデルの権。を用いた交通流解析モデルの権。を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ(発表)を行う。 講義。こついて学び、開発環境を整備の実装を行う。 公の評価、考察、および成果発講義。 検討する。 発を行う。 発、成果報告を行う。 発、成果報告を行う。		
注意点 授業の原図 アクラー授業計画	ョー・フラーニョー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー	特別研会律スイン 多上グ 週 1週 2週 3週 4週 6週 7週 8週 9週 10週	R:テーマ、および担当システムの数理モラスを	当教員: り化と教員: り化と教育 : り化と教育 : りを : りを : りを : りを : りを : ので : ので : ので : ので : ので : で : で : で : で : で : で : で :	研究(玉城 龍洋 教技 成論的研究(佐藤 尚 コポット又は飛行ロ に組込みシステムに 対授) □ 遠隔授業対応 那 嶺) 那 嶺) 那 嶺)	(A)	関金 「おマーマで、おの一スシーお仕」を目記で、コーラは、ボース・カース・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・	研究 (バイティガ ザカリ准教授史 助教) 「実務経験のある教員による対象を用いた交通流解析モデルにつきを用いた交通流解析モデルの権。を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ (発表)を行う。講義。こついて学び、開発環境を整備の実装を行う。公の評価、考察、および成果発講義。検討する。発を行う。発、成果報告を行う。発、成果報告を行う。		
注意点 授業の原図 アクラー授業計画	画	特別社自シワム を上グ 週 1週 3週 4週 3週 4週 3週 4週 3週 4週 3週 4週 3週 10週 11週	Rデーマ、の数理を アステムの数理でするを アステムの数理でするを アンステムを アレステム(タンステム) 図 ICT 利用 授業内容 交通流解析実験(交通流解析実験(「ロTシステム実験 「ローステム実験 「ロアシステム実験 「ロアンステム実験 「ロアンステムー 「ロアンストー 「ロアンステムー 「ロアンステム	当教員: いれる	研究(玉城 龍洋 教技 成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行ロっ こ組込みシステムに 投援) □ 遠隔授業対応	(b) (c) (d) (d) (d) (e) (e) (f)	関金 目 おマーマでマび おの ス シー お仕 ョョ お碇 ョョ おす す城 標よトート行 ト成 よ技 テス よ様 ン ン よ知 ン ンよ び術 (ム)テーびを 開 開 び識 ののび	研究 (バイティガ ザカリ准教授史 助教) 「実務経験のある教員による対象を用いた交通流解析モデルにつきを用いた交通流解析モデルの権。を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ (発表)を行う。講義。こついて学び、開発環境を整備の実装を行う。公の評価、考察、および成果発講義。検討する。発を行う。発、成果報告を行う。発、成果報告を行う。		
注意点 授業の原図 アクラー授業計画	ョー・フラーニョー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー	特別社自シワム 10 10 10 10 10 10 10 1	Rデースの数理を マステムの数理でするを アステムの数理でするを アンステムの数理でするを アンステムののではないでした。 アンステムののではないでした。 では、アプログラインでは、 でするでは、アプログラインでは、 でするでは、アプログラインでは、 でするでは、アプログラインでは、 でするでは、アプログラインでは、 でするでは、アプログラインでは、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、	当教員: 1 り	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行ロ 元組込みシステムに 財授) □ 遠隔授業対応 □ 遠隔授業対応 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	(a) がよう では、	関金 目 おマーマをマび おの 一ス シー お仕 ューヨ お礎 ューヨ おンす城 標 よトート行 ト成 よ技 テース よ様 ン ン よ知 ン ン よピー の で の で の で の で の で の で の で の で の で の	研究 (バイティガ ザカリ准教授史 助教) 講義。 実務経験のある教員による対象を用いた交通流解析モデルにてを用いた交通流解析モデルの権。 を用いた交通流解析モデルの権。を用いた交通流解析モデルを所の取りまとめ (発表)を行う。 講義。 こついて学び、開発環境を整備の実装を行う。 公の評価、考察、および成果発講義。 検討する。 発を行う。 発・成果報告を行う。 実装を行う。 実装を行う。 実装を行う。 実装を行う。		
注意点 授業の原図 アクラー授業計画	ョー・フラーニョー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー・コー	特別研会律スイン 多上グ 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 13週 13週	Rテースの数理の アンステムの数理のではいる。 アンステムのが進化でではないでした。 アンステムのではよびボスリンのではよびボステムでのできます。 アンステムのではよびボスリンのではないでした。 アンステムのではよびボスリンのではないでは、 でする。 でする	当教員: 1	研究(玉城 龍洋 教技成論的研究(佐藤 尚 コボット又は飛行ロ 元組込みシステムに 財授) □ 遠隔授業対応 □ 遠隔授業対応 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	(b) (c) (d) (d) (d) (e) (e) (f)	関金 目 おマーマでマび おの スシーお仕 ョョ お碇 ョョおン フす城 標よトート行 ト成 よ技 テス よ様 ンン よ知 ンンよピーピー びを 開 開 び識 の の びューュ	研究 (バイティガ ザカリ准教授史 助教) 講義。 実務経験のある教員による 講義。 を用いた交通流解析モデルにつ を用いた交通流解析モデルの権。 を用いた交通流解析モデルを用の取りまとめ(発表)を行う。 講義。 こついて学び、開発環境を整備 の実装を行う。 公の評価、考察、および成果発 講義。 について学ぶ。 実装を行う。 実装を行う。 実装を行う。 実装を行う。 実装を行う。		

		1週	Webアプリケーションセキュリティプログラミング (伊波)			ガイダンス、およ Webアプリケーシ	ガイダンス、および講義。 Webアプリケーションについて学び、環境構築を行う。			
後期		2週	Webアプリケーションセキュリティプログラミング (伊波)			セキュリティ機能	セキュリティ機能実装を行う。			
		3週	Webアプリケーシ (伊波)	ョンセキュリテ	ィプログラミング	セキュリティ機能	セキュリティ機能実装、成果報告を行う。			
	3rdQ	4週	複雑系科学実験(作	左藤)		El Farol Bar問題、 ージェント・シス	ガイダンス、および講義。 El Farol Bar問題、Minority Game、そしてマルチエージェント・システムについて理解し、Minority Gameの実装(および実験)を行う。			
		5週	複雑系科学実験(佐藤)			マルチエージェン Gameの実装、実	マルチエージェント・システムを用いたMinority Gameの実装、実験、および解析を行う。			
		6週	複雑系科学実験(作	左藤)		マルチエージェン Gameの実験、お。 発表を行う。	マルチエージェント・システムを用いたMinority Gameの実験、および解析結果の取りまとめ、および			
		7週	(仲間)							
		8週	(仲間)							
		9週	(仲間)							
		10週	(比嘉)							
	4thQ	11週	(比嘉)							
		12週	(比嘉)							
	4010	13週	(未定)							
		14週	(未定)							
		15週	(未定)							
		16週								
評価割合	ì						_			
		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		0	100	0	0	0	0	100		
基礎的能力		0	60	0	0	0	0	60		
専門的能力		0	40	0	0	0	0	40		
社会性		0	0	0	0	0	0	0		
主体的・継続的 学修意欲		0	0	0	0	0	0	0		