

モデルコア高専5		開講年度	平成27年度 (2015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	授業			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2		
開設期	後期			週時間数	2		
教科書/教材	資料を配布する						
担当教員							
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	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							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
後期	3rdQ	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		
		8週	中間試験				
	4thQ	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	試験の返却と解答・解説				
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