

科目名	知能制御論		英文表記	Intelligent Control Theory		2017年9月28日	
科目コード	5111					作成	
教員名:	安里健太郎						
技術職員名:							
対象学科/専攻コース	学年	必・選	履修・学修	単位数	授業形態	授業期間	
機械システム工学科	5年	選	学修	1単位	講義	後期	
科目目標【MCC目標】	デジタル制御および知的手法(ニューラルネットワーク, 遺伝的アルゴリズム, ファジ理論)の基礎の理解, ならびにそれらの応用に関する知識および技術の修得を目標とする。						
総合評価	レポート:40%, PBL課題60%で総合的に評価し, 総合成績60%以上で単位取得となる。						
科目達成度目標	目標割合	科目達成度目標	達成度目標の評価方法	ルーブリック			
				理想的な到達レベル(優)	標準的な到達レベル(良)	最低限必要な到達レベル(可)	セルフチェック
	40%	① 連続時間制御システムの離散化について理解し, デジタル制御の基礎を修得する。	修得できているかをレポートおよびPBL課題で評価する。	連続時間システムを適切に離散化することができ, 連続時間システムと離散時間システムの特性の違いを理解したうえで, 応用することができる。	連続時間システムを適切に離散化することができ, 連続時間システムと離散時間システムの特性の違いを理解することができる。	手順に従って, 与えられた連続時間システムを離散化することができる。	
	40%	② 制御工学で利用される知的手法(ニューラルネットワーク, 遺伝的アルゴリズム, ファジ理論)の基礎および利用方法を	修得できているかをレポートおよびPBL課題で評価する。	知的手法の特性を理解し, 問題解決の手段として活用することができる。	知的手法の特性を理解し, それらの応用について自学自習することができる。	制御工学で利用されている知的手法の概要を理解することができる。	
20%	③ 知的手法を利用した簡単な制御システムを理解することができる。	修得できているかをレポートおよびPBL課題で評価する。	簡単な制御システムの設計に関して, 知的手法を活用することができる。	制御工学を応用際に生じる主な問題点に対し, どの知的手法が適しているか判断することができる。	知的手法と制御工学を関連付けることができる。		
本科・専攻科教育目標	1	2	3	4	<本科教育目標> (3) 専門的基礎知識を理解し, 自ら学ぶことのできる人材を育成する		
	○		◎				
評価方法と評価項目および関連目標に対する評価割合							
	目標との関連	定期試験	小テスト	レポート	その他(演習課題・発表・実習・成果物)	総合評価	セルフチェック
評価項目		0	0	40	60	100	
基礎的理解	①②③			30	10	40	
応用力(実践・専門・融合)	①②③			10	30	40	
社会性(プレゼン・コミュニケーション・PBL)					10	10	
主体的・継続的学修意欲					10	10	
授業概要、方針、履修上の注意	<p>【授業概要】 本講義では, システム制御において代表的な知的手法である「ニューラルネットワーク」, 「遺伝的アルゴリズム」, 「ファジ理論」の基礎およびこれらの手法による制御システムの設計方法について学ぶ。また, コンピュータを利用したシステムの制御(「デジタル制御」)について学ぶ。</p> <p>【授業方針】 講義およびAL形式で行う。単元ごとに講義を行い, それを踏まえてPBL課題に取り組んでいく。また, 学習項目毎にレポートを課し, 授業内容の理解を深める。</p> <p>【履修上の注意】 選択科目「システム制御論(5年)」が履修済みであることが望ましい。</p>						
教科書・教材	教科書: 利用しない 教材: 教員作成プリント, 教員作成プレゼン資料など						

授 業 計 画					
週	授 業 項 目	時 間	授 業 内 容	自学自習 (予習・復習)内容	セルフ チェック
1					
2					
3					
4					
5					
6					
7					
8					
9					
10					
11					
12					
13					
14					
15					
期末					
16	ガイダンス、 デジタル制御(1)	2	本講義について概説する。デジタル制御システムの基礎について学ぶ。	当該項目の復習を行う	
17	デジタル制御(2)	2	連続時間制御システムについて復習する。連続時間制御システムの離散化について学ぶ。	当該項目の復習を行う	
18	デジタル制御(3)	2	z 変換・パルス伝達関数について学ぶ。	当該項目の復習を行う	
19	デジタル制御(4)	2	離散化制御システムの安定性および離散化制御システムの応答特性について学ぶ。	当該項目の復習を行う	
20	デジタル制御に関する PBL課題(1)	2	離散時間制御システムの設計に関するPBLを実施する。	PBL課題に取り組む	
21	デジタル制御に関する PBL課題(2)	2	離散時間制御システムの設計に関するPBLを実施する。	PBL課題に取り組む	
22	ニューラルネットワーク(1)	2	ニューラルネットワークについて概説する。	当該項目の復習を行う	
23	ニューラルネットワーク(2)	2	階層型ニューラルネットワークについて学ぶ。	当該項目の復習を行う	
24	遺伝的アルゴリズム(1)	2	遺伝的アルゴリズムについて概説する。	当該項目の復習を行う	
25	遺伝的アルゴリズム(2)	2	最適化問題と遺伝的アルゴリズムについて学ぶ。	当該項目の復習を行う	
26	ファジ理論(1)	2	ファジ理論について概説する。	当該項目の復習を行う	
27	ファジ理論(2)	2	ファジ制御で中心となるファジ推論について学ぶ。	当該項目の復習を行う	
28	知的手法に関するPBL課題 (1)	2	知的手法の応用に関するPBLを実施する。	PBL課題に取り組む	
29	知的手法に関するPBL課題 (2)	2	知的手法の応用に関するPBLを実施する。	PBL課題に取り組む	
30	本講義のまとめ	2	デジタル制御、知的手法について、これまでに学んできた内容をまとめる。	PBL課題をまとめる	
期末	期末試験	[2]			
学習時間合計		30	実時間	22.5	
自学自習(予習・復習)内容(学修単位における自学自習時間の保証)				標準的所用時間	
①	学修項目ごとに適宜レポートを課す			5時間	
②	PBL課題に取り組む			10時間	
③					
備考欄					
(各科目個別記述) ・この科目の主たる関連科目は機械システム工学科科目関連図一覧表を参照のこと。 (モデルコアカリキュラム) ・対応するモデルコアカリキュラム(MCC)の学習到達目標、学習内容およびその到達目標を【】内の記号・番号で示す。 (航空技術者プログラム) ・【航】は航空技術者プログラムの対応項目であることを意味する。 (学位審査基準の要件による分類・適用) 科目区分 専門科目③ A 知能機械学・機械システムに関する科目					

学習時間は、実時間ではなく単位時間で記入する。(45分=1、90分=2)