Syllabus Id	syl-070041
Subject Id	sub-070307450
更新履歴	070313新規、070413電子制御工学科向けに変更(川上)
授業科目名	計算機シミュレーション Computer Simulation
担当教員名	鈴木 茂樹 SUZUKI Shigeki
対象クラス	電子制御工学科5年生(制御情報工学科の正規授業)
単位数	2学修単位
必修/選択	選択
開講時期	前期
授業区分	
授業形態	講義
実施場所	第一視聴覚教室、総合情報センター演習室

授業の概要(本教科の工学的、社会的あるいは産業的意味)

現実世界の具体例をモデリングしながら、モデリングとシミュレーションに関する手法を講義する。主に乱数を用いた離散シミュレーションを扱うので、疑似乱数の生成方法や性質についても講義する。演習の時間を設け、講義した内容を実際にプログラミングし、実行結果を考察する。演習の結果はレポートにまとめる。

準備学習(この授業を受講するときに前提となる知識)

C言語による基礎的なプログラミング、確率·統計学に関する基礎的な知識

学習·教育目標	Weight	目標		
		Α	工学倫理の自覚と多面的考察力の養成	
		В	社会要請に応えられる工学基礎学力の養成	
		С	工学専門知識の創造的活用能力の養成	
		D	国際的な受信・発信能力の養成	
		Е	産業現場における実務への対応能力と、自覚的に自己研鑽を継続 できる能力の養成	
	C:工学的な解析·分析力、及びそれらを創造的に統合する能力			

学習・教育目標の達成度検査

- 1. 該当する学習・教育目標についての達成度検査を、年度末の目標達成度試験を持って行う。
- 2. プログラム教科目の修得と、目標達成度試験の合格を持って当該する学習・教育目標の達成とする。
- 3. 目標達成度試験の実施要領は別に定める。

拇攀日煙

- 1. 主な擬似乱数発生アルゴリズム(平均採中法,合同法,混合合同法,累積合同法,加法合同法)とその 特徴を理解し、説明できる。
- 2. さまざまな分布を持った擬似乱数をコンピュータプログラムによって生成させることができ、適切にシ ミュレーションに適用できる。
- 3. 乱数の検定方法と検定の必要性について理解し、実際に乱数の検定と評価ができる。
- 4. 現実世界の現象をコンピュータ上でモデリングし、シミュレートする技法を習得し、シミュレーションの結果を評価することができる。

授業計画(プログラム授業は原則としてプログラム教員が自由に参観でますが、参観欄に×印がある回は参観できません。)

	メインテーマ	サプテーマ	参観
第 1回	オリエンテーション	コンピュータシミュレーションの概説 プログラミングの基礎	
第 2回	簡単なシミュレー ション例	モンテカルロシミュレーション(を求める,お釣りはいくら用意すればいいか)	
第 3回	演習	簡単なシミュレーションのプログラミング演習	
第 4回	乱数の基礎	乱数の発生法,さまざまな分布の乱数	
第 5回	乱数の検定	² 検定 , ポーカ検定	
第 6回	演習	乱数発生に関するプログラミング演習	
第 7回	演習	乱数の検定に関するプログラミング演習	

第 8回	待ち行列	待ち行列のシミュレーション(基礎理論)	
第 9回	待ち行列	待ち行列のシミュレーション(プログラミングの手法)	
第10回	演習	待ち行列に関するプログラミング演習	
第11回	演習	待ち行列に関するプログラミング演習	
第12回	連続系シミュレー ション	連続系シミュレーション(オイラー法,ルンゲクッタ法)	
第13回	連続系シミュレー ション	現実問題への適用法	
第14回	演習	連続系シミュレーションに関するプログラミング演習	
第15回	学年末試験	定期試験	×

課題

各プログラミング演習テーマについてレポートにまとめる。

オフィスアワー: 授業実施日の16:30~18:00

評価方法と基準

評価方法:

プログラミング演習のレポートについての主な評価項目は下記のとおり

- 1. 作成したプログラムについてわかりやす〈解説しているか
- 2. プログラムの実行結果から導き出される結論がよく吟味されているか

評価基準:

レポート40%、定期試験40%、受講態度20%として評価する。

教科書等	授業毎にプリントを配布する。
先修科目	
関連サイトの URL	
授業アンケート への対応	板書内容についてわかりやす〈整理する。
備考	1.試験や課題レポート等は、JABEE、大学評価・学位授与機構、文部科学省の教育実施検査に使用することがあります。 2.授業参観されるプログラム教員は当該授業が行われる少な〈とも1週間前に教科目担当教員へ連絡して〈ださい。