

科目コード	記号	科 目 名	学年	単位・時間	必修・選択	授業形態	単位種別
3088	SS15	制御情報工学実習I (Practice in Intelligent System Engineering I)	1S	4・180分	必修	実験・通年	履修単位
教 員 名		三谷 芳弘(MITANI Yoshihiro) 米澤 俊昭(YONEZAWA Toshiaki) 田辺 誠(TANABE Makoto) 久保田 良輔(KUBOTA Ryosuke)					
授 業 概 要	情報分野に関する基礎的な技術を身に付ける。 実習は2グループに別れて行い、各テーマ終了時にレポートを提出する。						
	到 達 目 標			評 価 方 法			
(1) 情報分野の基礎的な知識を実践的に習得できる。 (2) 実習によって得られた知識を正確に説明・記述できる能力を習得できる。			レポート(50%)、 実習技術等(50%)を総合して評価する。 ただし、1テーマでもレポートが未提出の場合は評価の対象としない。				
学習・教育目標		(D)		JABEE基準1(1)			
授 業 計 画	前 期			後 期			
	項 目 内 容			項 目 内 容			
	情報実習A (担当教員: 三谷, 久保田) 1. ワード入門 2. 書類の整形 3. 図形、表の作成 4. 数式 5. スペルチェック・検索 6. 課題作成			情報実習A (担当教員: 三谷, 久保田) 1. UNIX入門 2. UNIXコマンドI 3. UNIXコマンドII 4. メール操作 5. エディタ操作 6. 課題作成			
	情報実習B (担当教員: 米澤) 1. Windows入門 2. ROBOLABを用いたプログラミング 3. 繰り返しを用いた動作 4. ランダムな動きをするプログラム 5. タッチセンサ 6. 光センサ			情報実習B (担当教員: 田辺) 1. NQCを用いたプログラミング 2. 変数を用いた制御 3. while文、if文を用いた制御 4. タッチセンサを用いたプログラム 5. 光センサを用いたプログラム 6. 総合課題演習			
Windowsの基本操作を学習したのち、レゴのマインドストームを教材として、ロボットを動かすプログラムの基礎を学習する。プログラミングにはROBOLABというソフトウェアを用いる。 センサの基礎を学習する。			プログラミングで用いられるUNIXについて、コマンド、エディタ、メール操作について学ぶ。また、Webページの作成方法を学ぶ。				
関連科目		情報リテラシ					
教 科 書		使用しない(プリントを配布する)					
参 考 書							
授業評価・理解度		最終回に授業評価アンケートを行う。					
副担当教員							
備 考		プリントを配布する。					