

강의계획서

과목명	국문	도시모빌리티 시뮬레이션								
	영문	Urban Mobility Simulation								
운영대학	고려대학교 세종 캠퍼스		교과구분 (교과목코드)	전선(211026)		담당교수	성명	오시몬		
운영학과	자율주행시스템 전공						소속	고려대학교 세종캠퍼스		
학점 시수	3/3/0		개설 년도 / 학기	2023년 2학기			연락처			
							이메일	simonoh@korea.ac.kr		
교과 목표 및 개 요	전반적인 도시모빌리티 시뮬레이션 기법에 대해 학습한다. 도시교통에서의 수요와 공급 측면에서의 다양한 구성요소와 의사결정자에 대해 이해한다. 스마트모빌리티의 특성에 대해 학습하며, 라우팅, 배차, 리밸런싱 등을 위한 시뮬레이션 방법론들을 학습하고, 이를 구현할 수 있는 시뮬레이션 이론을 배운다. 이 과정에서 도시교통에서의 스마트모빌리티에 대한 통찰을 키우고 미래 시나리오를 평가하고 교통시스템을 제어할 수 있는 역량을 키운다.									
주 핵 심 역 량 과 교과 목 간 연 계 성	미래 모빌리티의 형태와 도시교통 환경에서의 역할을 이해하며 스마트모빌리티에 대한 전문성을 배양하며, 시뮬레이션 모델링과 구현 기법에 대한 실무 역량 함양할 수 있다.									
핵심 역량 (%)	모듈화			통합			확장			
	ICT 기술 활용	시스 템 사 고	프로 젝트 실행	융합 적해 결	창의 적 혁 신	테크 니컬 커뮤 니케 이션	진로 학습	지역사회 공헌	심미적감 성	
	0	50	0	0	30	0	0	20	0	
역량	핵심역량			학습목표						
	시스템 사고			도시교통 시뮬레이션에 대한 이해						

학습 목표	창의적 혁신			시뮬레이션 구현할 수 있는 창의적 능력			
	지역사회 공헌			도시교통 환경과 모빌리티 이해			
수업방법(%)		강의	토의/ 토론	실험/ 실습	현장 학습	발표	기타
		100	0	0	0	0	0
교수 법(선택)	문제중심학습			프로젝트기반학습			플립러닝
성적평가(%)		출석	중간 고사	기말 고사	과제	토론	기타
		5	45	45	0	0	5
기타 안내 사항							
주차	수업내용				교재범위 및 과제물		비고
1	강좌 소개, 개요						
2	행위자 기반 시뮬레이션 개론						
3	수요 모델링						
4	공급 모델링						
5	대중교통 모델링						
6	교통시뮬레이션 1						
7	교통시뮬레이션 2						
8	중간고사						
9	시뮬레이션 SW1: Microscopic						
10	시뮬레이션 SW2: Mesoscopic						
11	시뮬레이션 SW3: Macroscopic						

12	모빌리티 서비스 1: 개론, 데이터, 예시		
13	모빌리티 서비스 2: Controller		
14	자율주행 모빌리티 평가: AMOD, DRT, CAV		
15	기말고사		