講義科目名称: システム制御 科目コード: 51390

英文科目名称: System Control

1・2年前期 担当教員	1 • 2			
	1 4	2	選択	
니ㅡ 그 4시 딸		l .		
機械工学科教員				
7 1100				
添付ファイル				
14011 1 2 2 1 7 1				
	学部の科目の制御基礎、制御工学の古典制御の復習を兼ねながら、現代制御の新しい制御理論を解説する。 また、制御系の設計法を学ぶ。 これらについて制御系設計解析ツール(MATLAB)を用いて解析、設計の実習をする。 Arduinoベースのマイコンボードを用いた機器(倒立振子等)を製作留守事を通じ、現在制御による制御系計の適用方法を学ぶ。			
これらに				
Arduinoへ 計の適用方法				
授業計画 1		御工学の概要		
	制御の目的と制御系の基本構成			
	AL① 「準備学羽」を考書(またけ学郊仕時に十曲制御な学羽)を新利書)を休な復羽のこと			
2	「準備学習」参考書(または学部生時に古典制御を学習した教科書)全体を復習のこと。 制御理論と制御技術史			
	フィードバック制御、フィードフォワード制御、古典制御、現代制御、最新制御技術、ファジー			
	制御 A L ①			
	「準備学習	引」教科書 第1		
3	制御系のモデリングと伝達関数、ラプラス変換、ボード線図、応答(1) 制御系の比例、微分、積分の基本要素とそのモデリング、ラプラス変換、ステップ応答、周波数			
	応答		の基本安系とそのモナリング、ファフへ変換、ヘナツノ心合、同仮数	
	AL① 「維供学薬	別」 糸老書 (また	は学部生時に古典制御を学習した教科書)の該当箇所を復習のこと。	
4			関数、ラプラス変換、ボード線図、応答(2)	
	1次遅れ系、		デリング、ラプラス変換、ステップ応答、周波数応答	
	AL① 「淮儘学羽	別」 糸老聿 (すた	は学部生時に古典制御を学習した教科書)の該当箇所を復習のこと。	
5	制御系の設		は子明上所に自発的呼で于日した状代目が少成日回川では日からこ。	
		こよるローパスフ	ィルターの設計、位相進み補償器、位相遅れ補償器の設計	
	A L ① 「準備学習	引 参考書(また	は学部生時に古典制御を学習した教科書)の該当箇所を復習のこと。	
6	制御系の設	計 (2)	PΙ	
	_	計、2自由度制	御系の設計	
7	A L ① 「準備学習	3」参考書(また	は学部生時に古典制御を学習した教科書)の該当箇所を復習のこと。	
8	現代制御			
	状態方程式 A L ①	こと伝達関数		
		習」教科書 第2	章	
9	現代制御		b. Mul/fett	
	時間応答、 AL①	状態フィードバ	ツク制御	
	「準備学習	引」教科書 第3章	章、第4章	
10	現代制御 サーボシス			
	AL①			
		3」教科書 第5	章	
11	現代制御 オブザーバ			
	AL①	3. 类似事 然。	÷	
11	現代制御	習」教科書 第6 (5)	早	
	最適レギュ			
	AL① 「淮借学翌	習」教科書 第8	音	
12			早 フトによる実習(1)	
	MATLAB, Si		法と機能を説明。各人のPCで操作する。	
	AL③ 「課題」MA	ATLAB/Simulink	Dインストール	
	HVKVC2] IIII	ormarring	× · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	

	13 制御用シミュレーションソフトによる実習 (2)
	制御対象の定式化 A L ③
	「課題」各人が実習で取り扱う制御対象を決めてくる。
	14 制御用シミュレーションソフトによる実習 (3)
	制御系の解析と設計の実際を演習
	A L ③ 15 制御用シミュレーションソフトによる実習(4)
	制御系の解析と設計の実際を演習
	AL®
	「課題」実習のレポートを作成
授業形態	講義および制御系設計解析ツールを用いた実習 アクティブラーニング:①:11回,②:0回,③:4回,④:0回,⑤:0回,⑥:0回
達成目標	a) フィードバック制御、周波数応答など制御系設計法が理解できること b) 補償回路の設計法とPID コントローラの設計法が理解できること
	c) 状態方程式と現代制御理論の基礎が理解できること
	d) 制御対象の運動方程式を的確に立式できること
	e) 制御系設計解析ツールを使った制御系の解析や設計ができること f) 実習結果を適切な技術レポートにまとめることができること
評価方法・フィー ドバック	提出レポートで評価。原則として、レポート・小テスト等のフィードバックは次回以降の授業内で実施する
評価基準	提出レポート評価点が100~90点(6項目達成)で秀、89~80点(5項目達成)で優、79~70点 (4項目達成)で良、69~60点(3項目達成)で可、59点以下(2項目以下の達成)で不可とする。
教科書・参考書	教科書: MATLAB/Simulinkによる現在制御入門(川田昌克著、森北出版) 参考書:制御工学の基礎(高橋広治著、数理工学社)等の各人が古典制御を学習した教科書
履修条件	古典制御を履修済みであること。
履修上の注意	個々のパソコンにMATLAB/Simulinkをインストールのこと。
準備学習と課題の 内容	古典制御を復習のこと。 数学的基礎として、ラプラス変換を復習しておくこと。 (毎回、予習復習それぞれ1.5時間程度)
ディプロマポリ シーとの関連割合 (必須)	知識・理解:40%, 思考・判断:10%, 関心・意欲:20%, 態度:10%, 技能・表現:20%