

苫小牧工業高等専門学校	開講年度	令和04年度 (2022年度)	授業科目	線形システム演習
科目基礎情報				
科目番号	0001	科目区分	専門 / 必修	
授業形態	演習	単位の種別と単位数	履修単位: 2	
開設学科	創造工学科 (情報科学・工学系情報科学・工学コース)	対象学年	5	
開設期	通年	週時間数	前期:2 後期:2	
教科書/教材	市販の教科書/教材は使用しない。			
担当教員	吉村 斎			
到達目標				
(1)位置、速度と微分のつながり、工学分野での微分の表記微分方程式の意味、指数関数、制御とは何か、制御方法の違いを理解し、説明できる。制御系の物理モデルを古典と現代の制御理論に適合するモデルとして表現できる。 (2)静的システム、動的システムおよび機械系、電気系のモデルの表し方を理解し、説明できる。古典制御理論を用いた制御系の基本的な設計ができ、その説明ができる。 (3)ラプラス変換の概念、動的システムの伝達関数、およびシステムのアナロジーを理解し、説明できる。 (4)動的システムの応答とは何か、インパルス応答とその求め方、ステップ応答とその求め方を理解し、説明できる。 (5)過渡特性、定常特性の意味、1次遅れ系のインパルス応答やステップ応答から、システムの過渡応答特性や定常特性を調べる方法、システムの極とは何か、またその意味を理解し、説明できる。 (6)2次遅れ系のインパルス応答の求め方、2次遅れ系の過渡特性の形がシステムのパラメータの違いによってどのように異なるかを理解し、説明できる。 システムの定常特性と最終値の定理を用いた定常値 (7)値の求め方、極と過渡特性の関係からシステムの安定性調べる方法、ラウスの安定判別法を理解し、説明できる。 (8)フィードフォワード制御、フィードバック制御、制御系の設計、内部安定性、コントローラの設計パラメータ、を理解し、説明できる。 (9)PID制御、各制御法の役割の違い、を理解し、説明できる。 (10)制御系設計において満たすべき望ましい定常特性、種々の目標値や外乱に対する定常誤差の計算方法、定常偏差をおとするコントローラの設計方法を理解し、説明できる。 (11)システムの周波数応答、1次遅れ系の数は数特性、ボード線図の読み取り方を理解し、説明できる。 (12)ボード線図の合成、2次遅れ系のボード線図の特徴、周波数伝達関数とベクトル軌跡を理解し、説明できる。 (13)ナイキストの安定判別法、ゲイン余裕、位相余裕、安定余裕と制御系の応答の関係を理解し、説明できる。 (14)制御系の評価とループ成形法の関係、ループ成形法による設計での重要点、位相遅れ。進みコントローラの設計の考え方とフィードバック制御系の特性の関係を理解し、説明できる。				
ルーブリック				
	理想的な到達レベルの目安	標準的な到達レベルの目安	到達レベルの目安(可)	未到達レベルの目安
評価項目1 達成目標(1)～(14)に使用する式の意味や英語を含む用語について説明できる。	80%以上	70%以上80%未満	60%以上70%未満	60%未満
評価項目2 達成目標(1)～(14)に必要な式の導出や計算ができる。	80%以上	70%以上80%未満	60%以上70%未満	60%未満
評価項目3 達成目標(1)～(14)に必要な数値シミュレーションをプログラムできる。	80%以上	70%以上80%未満	60%以上70%未満	60%未満
評価項目4 達成目標(1)～(14)を通して、制御系の解析、設計を行うことができる。	80%以上	70%以上80%未満	60%以上70%未満	60%未満
評価項目5 達成目標(1)～(14)の授業ノート・レポートおよび数値シミュレーションのプログラム・演習を行い、提出できる。	80%以上	70%以上80%未満	60%以上70%未満	60%未満
学科の到達目標項目との関係				
I 人間性 II 実践性 III 国際性 CP2 各系の工学的専門基礎知識、および実験・実習および演習・実技を通してその知識を社会実装に応用・実践できる力 CP3 課題の本質を理解し、正しい倫理観の下で、自分の意見を論理的に表現できる力 CP4 他者を理解・尊重し、協働できるコミュニケーション能力と人間力 CP5 国際的素養を有し、継続的に自ら学ぶ力				
教育方法等				
概要	日本語、英語、数学、物理、電気、電子および情報の基礎知識を総合的に適用することで、さまざまな工学的応用分野で利用されている古典制御理論を学習する。 この科目は企業で「ロボットコントローラの設計」を担当していた教員が、その経験を活かし、「制御工学の古典制御の特性、最新の設計手法等」について演習形式で授業を行うものである。			
授業の進め方・方法	この科目は学修単位科目のため、事前・事後学習としてレポートを実施します。 授業に合わせた行う小テスト、授業ノート・レポートおよびプログラム演習を提出する必要がある。授業ノート・レポートとプログラム演習を活用して自学自習に取り組み、小テストに準備することが必要である。授業ノート・レポートとプログラム演習は、指定されたファイル形式で提出期限までに、Blackboardから提出すること。内容が不適切な場合には再提出を求めることがある。授業ノート・レポートとプログラム演習をすべて提出することが必要である。達成目標に示す単元ごと的小テスト、授業ノート・レポートおよびプログラム演習を100点法で採点し、小テスト40%、授業ノート・レポート30%、プログラム演習30%の割合で評価します。			
注意点	準備する用具：ノート、A4レポート用紙、筆記用具、英和辞書、関数電卓。 前提となる知識：微分、積分、線形代数、ラプラス変換、電気回路、電子回路、信号処理I、3年次および4年次に行われる情報工学実験の知識が必要になる。また、説明のための文章力も必要である。 その他注意事項：理解度を見るために、授業開始直後に、前回の内容に関する確認試験を演習課題として行う事があるので復習しておくこと。なお、授業予定に変更がある場合は、授業中に連絡するので注意すること。			
授業の属性・履修上の区分				

☐ アクティブラーニング		☐ ICT 利用		☒ 遠隔授業対応	☒ 実務経験のある教員による授業
授業計画					
		週	授業内容	週ごとの到達目標	
前期	1stQ	1週	制御の基礎概念	制御の基礎概念を理解し、説明できる。	
		2週	制御の基礎概念	制御の基礎概念を理解し、説明できる。	
		3週	Python/Scilabによるプログラミング	Python/Scilabのプログラミングを習得し、本講義で扱う制御系の応答をプログラミングできる。	
		4週	Python/Scilabによるプログラミング	Python/Scilabのプログラミングを習得し、本講義で扱う制御系の応答をプログラミングできる。	
		5週	Python/Scilabによるプログラミング	Python/Scilabのプログラミングを習得し、本講義で扱う制御系の応答をプログラミングできる。	
		6週	Python/Scilabによるプログラミング	Python/Scilabのプログラミングを習得し、本講義で扱う制御系の応答をプログラミングできる。	
		7週	線形モデルを作る	線形モデルを理解し、説明できる。	
		8週	線形モデルを作る	線形モデルを理解し、説明できる。	
	2ndQ	9週	線形モデルを作る	動的システムの応答とは何か、・インパルス応答とその求め方、ステップ応答とその求め方を理解し、説明できる。	
		10週	線形モデルを作る	動的システムの応答とは何か、・インパルス応答とその求め方、ステップ応答とその求め方を理解し、説明できる。	
		11週	システムの要素	過渡特性、定常特性の意味、1次遅れ系のインパルス応答やステップ応答から、システムの過渡応答特性や定常特性を調べる方法、システムの極とは何か、またその意味を理解し、説明できる。	
		12週	システムの要素	過渡特性、定常特性の意味、1次遅れ系のインパルス応答やステップ応答から、システムの過渡応答特性や定常特性を調べる方法、システムの極とは何か、またその意味を理解し、説明できる。	
		13週	システムの要素	2次遅れ系のインパルス応答の求め方、2次遅れ系の過渡特性の形がシステムのパラメータの違いによってどのように異なるかを理解し、説明できる。	
		14週	システムの要素	2次遅れ系のインパルス応答の求め方、2次遅れ系の過渡特性の形がシステムのパラメータの違いによってどのように異なるかを理解し、説明できる。	
		15週	システムの安定性	極の求め方、極と過渡特性の関係からシステムの安定性を調べる方法、ラウスの安定判別法を理解し、説明できる。	
		16週			
後期	3rdQ	1週	システムの安定性	極の求め方、極と過渡特性の関係からシステムの安定性を調べる方法、ラウスの安定判別法を理解し、説明できる。	
		2週	応答の周波数特性	フィードフォワード制御、フィードバック制御、制御系の設計、内部安定性、コントローラの設計パラメータ、を理解し、説明できる。	
		3週	応答の周波数特性	フィードフォワード制御、フィードバック制御、制御系の設計、内部安定性、コントローラの設計パラメータ、を理解し、説明できる。	
		4週	応答の周波数特性	PID制御、各制御法の役割と違いを理解し、説明できる。	
		5週	応答の周波数特性	PID制御、各制御法の役割と違いを理解し、説明できる。	
		6週	フィードバック制御	制御系設計において満たすべき望ましい定常特性、種々の目標値や外乱に対する定常誤差の計算方法、定常偏差をおとするコントローラの設計方法を理解し、説明できる。	
		7週	フィードバック制御	制御系設計において満たすべき望ましい定常特性、種々の目標値や外乱に対する定常誤差の計算方法、定常偏差をおとするコントローラの設計方法を理解し、説明できる。	
		8週	ボード線図	システムの周波数応答、1次遅れ系の周波数特性、ボード線図の読み取り方を理解し、説明できる。	
	4thQ	9週	ボード線図	システムの周波数応答、1次遅れ系の周波数特性、ボード線図の読み取り方を理解し、説明できる。	
		10週	ボード線図	ボード線図の合成、2次遅れ系のボード線図の特徴、周波数伝達関数とベクトル軌跡を理解し、説明できる。	
		11週	ボード線図	ボード線図の合成、2次遅れ系のボード線図の特徴、周波数伝達関数とベクトル軌跡を理解し、説明できる。	
		12週	制御系設計の古典的手法	ナイキストの安定判別法、ゲイン余裕、位相余裕、安定余裕と制御系の応答の関係を理解し、説明できる。	
		13週	制御系設計の古典的手法	ナイキストの安定判別法、ゲイン余裕、位相余裕、安定余裕と制御系の応答の関係を理解し、説明できる。	
		14週	制御系設計の古典的手法	制御系の評価とループ成形法の関係、ループ成形法による設計での重要点、位相遅れ。進みコントローラの設計の考え方とフィードバック制御系の特性の関係を理解し、説明できる。	

		15週	制御系設計の古典的手法	制御系の評価とループ成形法の関係、ループ成形法による設計での重要点、位相遅れ。進みコントローラの設計の考え方とフィードバック制御系の特性の関係を理解し、説明できる。
		16週		
評価割合				
			課題	合計
総合評価割合			100	100
基礎的能力			0	0
専門的能力			100	100