鶴田	山土未向玉	等專門学校	· 開講年度	₹ 令和04年度 (2		授業科目 1:	システム制御				
科目基础				,							
科目番号		0097			科目区分	専門 / 分野					
授業形態		講義			単位の種別と単位数						
開設学科		創造工	学科(機械コース)		対象学年	5					
開設期		後期			週時間数	1	1				
教科書/教	树	システム	ム制御の講義と演習	3(日新出版)中溝、	小林、共著						
旦当教員		柳本 憲	作								
到達目	標										
見代制御	理論が基と	する多入力	・多出力のシステム	ムにおける考え方や制	御系設計理論を理解す	「ることを目標。	とする.				
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	<u>の</u> 目安	未到達レベルの目安				
評価項目1			与えられたシステムを状態空間表 示に構築できる。		状態空間表示への変換方法は理解 している。		システム方程式の意味がわかられい。				
評価項目2			判別できる。	制御性/可観測性を	判別方法は知っている。		判別方法を知らない。				
評価項目:			きる。	定性について判別で 	内部安定、入出力安 いる。	内部安定、入出力安定は理解している。		内部安定と入出力安定の違いがた からない。			
	到達目標」										
(E) もの	づくりに関う	する幅広い対	対応能力を身につい	ナる。							
教育方法	法等										
既要		現代制御して、う	卸理論が基とする システムの状態変数	理論が基とする多入力・多出力のシステムにおける考え方や制御系設計理論の基礎となる数学的手法を基礎と ステムの状態変数表示、システムの等価変換、可制御性と可観測性、安定問題、極配置問題について学習する							
受業の進	め方・方法	* 毎回、	は、隔週 2 時間の詞 講義のポートファ レポートの提出を	構義形式で行う. †リオの提出を義務づ §務付ける.総合評価	ける.総合評価10% 20%である.	である.					
注意点		値、固律 * 再試験	ラベクトルなど復習 倹について:「不可	習をしておく. 可」となった者のうち		気から59点だっ	る. 行列の四則演算、逆 た学生に対しては、1回				
事前・『	事後学習、			<u></u>	210132-1311013	<u> </u>					
- C.C.I.											
事前・事				 关付する。毎回の授業			 す。レポートにて提出を	 求める。			
オフィス	後学習:授 アワー:講	業の概ね2月 義、課題なる	3前に講義資料を達 どに質問がある場合	送付する。毎回の授業 合、常時来室可。(情	において、ホームワ- 報コース第2教員室、	-クの課題を課す 音響応用研究	す。レポートにて提出を 室)	求める。			
オフィス	後学習:授	業の概ね2月 義、課題なる	3前に講義資料を達 どに質問がある場合	送付する。毎回の授業 合、常時来室可。(情	において、ホームワ- 報コース第2教員室、	-クの課題を課で 音響応用研究3	す。レポートにて提出を 室)	求める。			
オフィス! 授業の!	後学習:授 アワー:講	業の概ね21 義、課題なる 修上の区分	3前に講義資料を達 どに質問がある場合	送付する。毎回の授業 合、常時来室可。(情	において、ホームワ 報コース第2教員室、 ☑ 遠隔授業対応	-クの課題を課 音響応用研究3	す。レポートにて提出を 室) □ 実務経験のある教!				
オフィス: 受業の原 〕 アクラ	後学習 : 授: アワー : 講: 禹性・履(ティブラー:	業の概ね21 義、課題なる 修上の区分	目前に講義資料を追 どに質問がある場合 プ	送付する。毎回の授業 合、常時来室可。(情	報コース第2教員室、 	- クの課題を課 音響応用研究3	至)				
オフィス: 受業の原 」 アクラ 分野必修	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履作 ティブラーコ	業の概ね21 義、課題なる 修上の区分	目前に講義資料を追 どに質問がある場合 プ	送付する。毎回の授業 合、常時来室可。(情	報コース第2教員室、 	-クの課題を課 音響応用研究3	至)				
オフィス: 受業の原] アクラ }野必修	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履作 ティブラーコ	業の概ね21 義、課題なる 修上の区分	目前に講義資料を追 どに質問がある場合 プ	送付する。毎回の授業 合、常時来室可。(情	報コース第2教員室、 □ 遠隔授業対応	-クの課題を課 音響応用研究3 ごとの到達目標	至)				
オフィス: 受業の原] アクラ 分野必修	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履作 ティブラーコ	業の概ね21 義、課題なる <u>修上の区分</u> ニング	日前に講義資料を設定に質問がある場合 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	合、常時来 至 可。(情	□ 遠隔授業対応 週	音響応用研究3	至)	員による授			
オフィス: 受業の原 」 アクラ 分野必修	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履作 ティブラーコ	業の概ね21 義、課題なる 修上の区分 ニング	日前に講義資料を どに質問がある場合 ・	合、常時来至可。(情 一 一 既要	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古	音響応用研究3 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程	至) □ 実務経験のある教! □ 実務経験のある教! 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い	員による授			
オフィス: 受業の原] アクラ 分野必修	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履作 ティブラーコ	業の概ね21 義、課題な。 修上の区分 ニング 週 1週 2週	目前に講義資料を設定に質問がある場合 ・プログログログログログログログログログログログログログログログログログログログ	合、常時来至可。(情 一 既要	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古 入程	音響応用研究3 ごとの到達目標 电制御と現代制 出力の微分方程 式を構築できる	室) □ 実務経験のある教見 □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い	員による授			
オフィス 受業の原 」 アクラ 分野必修	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履作 ティブラーコ	業の概ね2月 義、課題な 修上の区分 ニング 週 1週 2週 3週	日前に講義資料を設定に質問がある場合 とに質問がある場合 と ICT 利用 図 ICT 利用 タンステム制御のを システム制御の状態 可制御性	合、常時来至可。(情 一 既要	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古: 入程	ごとの到達目標 単制御と現代制: 出力の微分方程 式を構築できる。 引御性が理解で	至) □ 実務経験のある教具 御の違いについて理解で式から、状態変数を用いる。 きる。	員による授 できる。 Nて、状態ス			
オフィス 受業の原 」 アクラ 分野必修	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履作 ティブラーコ	業の概ね21 義、課題な。 修上の区分 ニング 週 1週 2週	目前に講義資料を設定に質問がある場合 ・プログログログログログログログログログログログログログログログログログログログ	合、常時来至可。(情 一 既要	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古: 入程	ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程 北大を構築できる。 引御性が理解で えられたシステ.	室) □ 実務経験のある教見 □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い	員による授 できる。 Nて、状態/			
オフィス! 授業の!	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履作 ティブラーコ	業の概ね2月 義、課題な 修上の区分 ニング 週 1週 2週 3週	日前に講義資料を設定に質問がある場合 とに質問がある場合 と ICT 利用 図 ICT 利用 タンステム制御のを システム制御の状態 可制御性	会、常時来室可。(情 既要 空間表示	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古・ 入程 可・与る	ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程 北大を構築できる。 引御性が理解で えられたシステ	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用	真による授 できる。 Nて、状態ス			
オフィス: 授業の原 」 アクラ 分野必修	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履 ティブラー <u>:</u> 画	業の概ね2 義、課題な 多上の区分 ニング 週 1週 2週 3週 4週	日前に講義資料を設定に質問がある場合 学に質問がある場合 図 ICT 利用 授業内容 システム制御の検 システムの状態。 可制御性 可観測性	会、常時来室可。(情 既要 空間表示	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応	ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程 北大を構築できる。 引御性が理解で えられたシステー ステム行列の固 ドに変換できる。	至) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられ	真による授 できる。 いて、状態が を判別でき			
オフィス. 受業の原 アクラ 分野必修 受業計	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履 ティブラー <u>:</u> 画	業の概ね21 義、課題なる 多上の区グ ニング 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週	司前に講義資料を設定に質問がある場合 学に質問がある場合 図 ICT 利用 授業内容 システム制御の対象 システムの状態 可制御性 可観測性 対角化と可制御	会、常時来室可。(情 既要 空間表示	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック	員による授 できる。 いて、状態の はを判別です はたシステムの では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、			
オフィス. 受業の原 □ アクラ 分野必修 受業計1	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履 ティブラー <u>:</u> 画	業の概ね2 義、課題なる 多上の区分 ニング 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週	司前に講義資料を設定に質問がある場合 学に質問がある場合 プロアイ 利用 授業内容 システム制御の対象 システムの状態 可制御性 可観測性 対角化と可制御 安定問題	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。	員による授 できる。 いて、状態が はたシステム では、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これでは、これ			
オフィス. 受業の原 □ アクラ 分野必修 受業計Ⅰ	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履 ティブラー <u>:</u> 画	業の概ね2 義、課題なる 多上の区分 ニング 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週	司前に講義資料を記 に質問がある場合 ・	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック	員による授 できる。 いて、状態が はたシステム で制御を理解			
オフィス. 受 業の原 □ アクラ う野必修 受 業 計□	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履 ティブラー <u>:</u> 画	業の概ね2 義、課題なる 多上の区分 ニング 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週	司前に講義資料を記 に質問がある場合 ・	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック	員による授 できる。 いて、状態が はたシステム で制御を理解			
オフィス. 受 業の原 □ アクラ う野必修 受 業 計□	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履 ティブラー <u>:</u> 画	業の概ね21 義、課題なる 多上の区分 コ週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週	司前に講義資料を記 に質問がある場合 ・	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック	員による授 できる。 いて、状態が はたシステム で制御を理解			
†フィス. 受 業の原 □ アクラ →野必修 受 業 計□	後学習 : 授 アワー : 講 属性・履 ティブラー <u>:</u> 画	業の概ね21 義、課題など 多上の区分 コ 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週	司前に講義資料を記 に質問がある場合 ・	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック	員による授 できる。 いて、状態が はたシステム で制御を理り ではなった。			
オフィス. 受業の原 □ アクラ 分野必修 受業計Ⅰ	後学習: 授 アワー: 講 属性・履何 ティブラー: 画 3rdQ	業の概ね2 業、課題なる 多上の区分 こング 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週	司前に講義資料を記 に質問がある場合 ・	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック	員による授 できる。 いて、状態が はたシステム で制御を理解			
オフィス. 受業の原 □ アクラ 分野必修 受業計Ⅰ	後学習: 授 アワー: 講 属性・履何 ティブラー: 画 3rdQ	業の概ね21 義、課題なる 多上の区分 1週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 11週 13週 14週	司前に講義資料を記 に質問がある場合 ・	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック	員による授 できる。 いて、状態が はたシステム で制御を理解			
オフィス. 受業の原 □ アクラ 分野必修 受業計Ⅰ	後学習: 授 アワー: 講 属性・履何 ティブラー: 画 3rdQ	業の概ね2 業、課題なる 多上の区分 こング 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 11週 12週 13週 14週 15週	司前に講義資料を記 に質問がある場合 ・	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック	員による授 できる。 いて、状態が はたシステム で制御を理り ではなった。			
オフィス 受業の原 分野必修 分野必修 計 II	後学習: 授 アワー: 属性・履 ティブ 画 3rdQ	業の概ね21 義、課題なる。 多上の区分 こング 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週	司前に講義資料を設定に質問がある場合	会、常時来至可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	室) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック	員による授 できる。 いて、状態が はたシステム で制御を理解			
オフィス 受 業の 原 プ アクラ 分野必修 計 II	後学習: 授 アワー: 属性・履 ティブ 画 3rdQ	業の概ね21 義、課題なる。 多上の区分 こング 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週	司前に講義資料を記 に質問がある場合 ・	会、常時来至可。(情 既要 空間表示 生/可観測性	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	型) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で式から、状態変数を用いる。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック 理解を深めることができ	員による授 できる。 いて、状態が にを判別でで 別いて対角は れたシステが で制御を理解 である。			
オフィスの 受業の 分野 アクラ 分野 ※ 計	後学習: 授 アワー: 属性・履 ティブ 画 3rdQ	業の概ね21 義、課題なる。 多上の区分 こング 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週	司前に講義資料を設定に質問がある場合	会、常時来至可。(情 既要 空間表示 生/可観測性 内容の振り返り	報コース第2教員室、	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制御と現代制 出力の微分方程式を構築できる。 別御性が理解で えられたシステステム行列の固 形で変換できる。 が安定と入出力を 対策子の制御を きる。	型 実務経験のある教見	員による授 できる。 いて、状態が にを判別でで 別いて対角は れたシステが で制御を理解 である。			
オフィク 受業の原 分野 アクラ か 野	後学習: 授 アワー: 属性・履 ティブ 画 3rdQ	業の概ね21 義、課題なる 多上の区分 コ週 コ週 コ週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 11週 12週 13週 14週 15週 15週 15週 15週 15週 15週 15週 15	司前に講義資料を決定に質問がある場合 でに質問がある場合 でに質問がある場合 では	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性 内容の振り返り 本容の振り返り 連 学習内容の到達目 自動制御の定義と	報コース第2教員室、	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制の微分方程式を構築できる。 関御性が理解で えられたシステステクで安連と入がのきまり。 で安定と入がのままり、 で安定と入がのままり、 で変換で出える。 関間題を解いて、 関間のでは、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、 では、	型) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い 。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用 。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック 理解を深めることができ 型達レベル 4	員による授いて、状態が を判別でする。 いて対角体 はたシステム がおりまする。			
オフィス 授業の原 分野必修 プアクラ 分野必修 計	後学習: 授講 アワー: 履作・履イブラー: 画 3rdQ	業の概22 業、課題など 多上グ 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 11週 12週 13週 14週 15週 15週 15週 15週 15週 15週 15週 15	司前に講義資料を決定に質問がある場合 でに質問がある場合 でに質問がある場合 では	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性 内容の振り返り 「達目標 学習内容の到達目 自動制御の定義と フィードバック制	報コース第2教員室、 図 遠隔授業対応 週 古入程 可 与る シ準 内の 倒で 演	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制の微分方程式を構築できる。 関節性が理解できる。 関係で変換で入った。 で変換と入が行きででででででででででででででででででででででででででででででである。 ででででででである。 でででではいる。 ででではいる。 では、これできる。 では、これできる。 では、これできる。	型) □ 実務経験のある教見 御の違いについて理解で 式から、状態変数を用い 。 きる。 ムの可制御性/可観測性 有値、固有ベクトルを用 。 安定について、与えられる。 例に状態フィードバック 理解を深めることができ 型解を深めることができ	員による授いて、状態が を判別でする。 いて対角体 はたシステム がおりまする。			
オフィスの 受業の 分野 アクラ 分野 ※ 計	後学習: 授 アワー: 講 属性・履 ティブラー: 画 3rdQ	業の概22 業、課題など 多上グ 週 1週 2週 3週 4週 5週 6週 7週 8週 9週 11週 12週 13週 14週 15週 15週 15週 15週 15週 15週 15週 15	司前に講義資料を決定に質問がある場合 でに質問がある場合 でに質問がある場合 では	会、常時来室可。(情 既要 空間表示 生/可観測性 内容の振り返り 本容の振り返り 一を変している。 「学習内容の到達目」 自動制御の定義と フィードバック制 基本的な関数のラ きる。	報コース第2教員室、	音響応用研究室 ごとの到達目標 関制の微分方きる。 関節性が理ないで、 で変換と入ができる。 で変更と別が制御をから で変更とががのきます。 で変更を解いて、 で変換を解いて、 説明できる。 は、変換を求める。 は、変換を求める。	② 実務経験のある教見	員による授 できる。 いて、状態が にを判別でで 別いて対角は れたシステが で制御を理解 である。			

		ſ	云達関数を説明でき	≛ る。			4		
			ブロック線図を用し	いて制御系を表現で	ごきる。		4		
		Ħ	制御系の過渡特性は	ついて説明できる)。		4		
				制御系の定常特性について説明できる。					
		Ħ	制御系の周波数特性	生について説明でき	. る。		4		
		3	安定判別法を用いて	制御系の安定・不	安定を判別できる	0	4		
評価割合									
	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	その他		合計	
総合評価割合	70	0	0	0	10	20		100	
基礎的能力	30	0	0	0	10	10		50	
専門的能力	40	0	0	0	0	10		50	
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0		0	