

鶴岡工業高等専門学校		開講年度	平成31年度 (2019年度)		授業科目	制御工学Ⅱ	
科目基礎情報							
科目番号	68578		科目区分	専門 / 必修			
授業形態	授業		単位の種別と単位数	学修単位: 2			
開設学科	創造工学科 (情報コース)		対象学年	5			
開設期	前期		週時間数	前期:2			
教科書/教材	自動制御の講義と演習 日新出版						
担当教員	柳本 憲作						
到達目標							
フィードバック制御系の周波数応答、定常特性、安定判別法を学習し、制御系設計の基礎の概要を理解し、応用でき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の目安		未到達レベルの目安		
評価項目1	与えられたフィードバック系システムの周波数応答を考察できる。		フィードバック系システムの周波数応答を求めることができる。		周波数応答の知識が不十分である。		
評価項目2	フィードバック系システムの安定判別が十分に行える。		フィードバック系システムの安定判別が行える。		安定判別法については、知っている程度である。		
評価項目3	フィードバック系システムの定常特性を求め、考察できる。		フィードバック系システムの定常特性の型をもとめられる。		定常特性の知識が不十分である。		
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	制御工学Ⅰに引き続き、フィードバック制御における周波数応答、安定判別法、定常特性について学ぶ。						
授業の進め方・方法	座学による講義により行う。講義の内容の理解度を確認するために、講義の最後に課題を出すので次回までにレポートにして提出することを求める。						
注意点	制御工学Ⅰに合格し、フィードバック制御系における閉ループ伝達関数、開ループ伝達関数を良く理解しておくことが重要。 オフィスアワー：常時						
事前・事後学習、オフィスアワー							
授業計画							
		週	授業内容		週ごとの到達目標		
前期	1stQ	1週	周波数応答		正弦波入力に対するフィードバック制御系の応答が理解できる。		
		2週	ボード線図		フィードバック制御系の周波数応答線図としてボード線図がかけられる。		
		3週	2次標準形とボード線図		2次標準形のボード線図がかけられる。		
		4週	ベクトル軌跡		フィードバック制御系の周波数応答線図としてベクトル軌跡がかけられる。		
		5週	ナイキスト線図		ナイキスト線図を理解できる。		
		6週	特性方程式と特性根による安定判別		安定の定義とその条件について理解できる。		
		7週	ラウスの方法による安定判別		ラウスの方法による安定判別が行える。		
		8週	フルビッツの方法による安定判別		フルビッツの方法による安定判別が行える。		
	2ndQ	9週	中間までの振り返り		演習問題により理解を深める。		
		10週	ナイキストの方法による安定の度合い		安定の度合いとしてゲイン余有、位相余有が理解できる。		
		11週	2次標準形の過渡特性		2次標準形の過渡特性について考察できる。		
		12週	定常特性		最終値定理を用いて定常偏差を計算できる。		
		13週	制御の型と偏差定数		偏差定数から制御の型を判別できる。		
		14週	PID制御による応答特性の改善		PID制御による応答特性の改善が理解できる。		
		15週	前期末までの振り返り		演習問題により理解を深める。		
		16週					
モデルコアカリキュラムの学習内容と到達目標							
分類	分野	学習内容	学習内容の到達目標			到達レベル	授業週
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	80	0	0	0	0	20	100
基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
専門的能力	80	0	0	0	0	20	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0