

鶴岡工業高等専門学校		開講年度	平成30年度 (2018年度)		授業科目	制御工学 I	
科目基礎情報							
科目番号	0262			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: 1		
開設学科	創造工学科 (機械コース)			対象学年	4		
開設期	前期			週時間数	1		
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							
制御系の数式化、ラプラス変換、ブロック図、伝達関数を用いたフィードバック制御系の考え方を学び、理解、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	フィードバック制御について具体例をあげて説明できる。			フィードバック制御の具体例をあげることができる。		フィードバック制御の説明も、その具体例も理解していない。	
評価項目2	ラプラス変換、ラプラス逆変換を十分に使いこなし、伝達関数を導出できる。			ラプラス変換を理解し、入出力を伝達関数であらわせる。		基本的な関数程度のラプラス変換を知っている。	
評価項目3	与えられた過渡応答が求められる。			時間関数は計算できる。		過渡応答、ブロック図の等価変換も不十分である。	
学科の到達目標項目との関係							
教育方法等							
概要	制御技術の基礎とフィードバック制御の概要、それらを構成する要素と基礎的な技術について学ぶ。制御工学の基礎となる、ラプラス変換、伝達関数表示、過渡応答について学ぶ。						
授業の進め方・方法	座学中心の講義となる。						
注意点	制御対象として、一次振動系、二次振動系などの物理、機械振動学、電気回路 (CR, LCR) を例に講義をしていくので、運動方程式や回路方程式を理解しておくこと。数学では、オイラーの公式、部分積分法、部分分数展開を用いるので、理解しておくこと。						
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	制御の基礎	制御対象、制御装置、検出器が理解できる。			
		2週	フィードバック制御の例	シーケンス制御、フィードバック制御の違いが理解できる。			
		3週	基本的な制御要素	PID制御要素が理解できる。			
		4週	ラプラス変換の定義	ラプラス変換の定義を理解できる。			
		5週	基本関数のラプラス変換	基本関数、デルタ関数のラプラス変換が行える。			
		6週	微分、積分のラプラス変換	微分、積分のラプラス変換表示ができる。			
		7週	制御で使うラプラス変換の定理	推移定理、最終値定理など理解できる。			
		8週	ここまでの講義の振り返り				
	2ndQ	9週	ラプラス逆変換	ラプラス逆変換が行える。			
		10週	微分方程式の解法	線形な微分方程式をラプラス変換により解くことができる。			
		11週	伝達関数	伝達関数を用いたシステムの入出力表現が理解できる。			
		12週	1次遅れ要素の伝達関数	過渡応答が理解できる。			
		13週	2次遅れ、高次遅れ要素の伝達関数	高次遅れ要素の過渡応答が理解できる。			
		14週	電気回路の伝達関数	電気回路における入出力を伝達関数で表現できる。			
		15週	ここまでの講義の振り返り				
		16週	学期末試験				
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	30	0	0	0	0	0	30
専門的能力	50	0	0	0	0	20	70
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0