	」工業高	等専門	 門学校		開講年度	平成30年度 (2	2018年度)	授	業科目	制御工学	П		
 科目基礎		, ,,, ,,,,	33 124		17.5213 1 72	1 1 1 1 1 1 1 1		, ,,,		3 ,- 1 3			
<u>付口至</u> 。 科目番号	ᄊᆘ	10	0042				科目区分		専門 / 必修	<u> </u>			
<u>村日留与</u> 授業形態			_				1			•			
						対象学年							
開設学科電気電子創				<u> </u>			1						
開設期 後期 家庭制造				(A) -	- #u/#n 244	空った オ リハリに#-							
教科書/教	(1/1)				L,制御工子9	第2版,森北出版株式	八会任						
担当教員		 	‡上 一道	1									
到達目標	票												
2. フィー	-ドバック	7制御系 7制御系	の概念の安定性	と基本。 生と特	用語について 性の計算がて	「説明ができる ごきる							
ルーブリ	ノック												
				理想	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			未到達レ	ベルの目安		
評価項目1					用語について これに関する くことができ		フィードバック制御系の概念と基本用語について説明でき,これに関する演習問題を解くことができる.			フィードバック制御系の概念と基本用語について明確に説明できず、これに関する演習問題を正確に解くことができない.			
評価項目2								フィードバック制御系の安定性と 特性ついて説明でき,これに関す る演習問題を解くことができる.			フィードバック制御系の安定性と 特性ついて明確に説明できず、これに関する演習問題を正確に解く ことができない.		
評価項目3													
学科の登		三百日	との関	係						•			
<u>ナイイレノエ</u> 学習・教育				1/1/									
子首・叙f JABEE (A		口际也											
教育方法													
妖月ノノル 既要	ᄊᅻ	1-	フィード	バット	7生の女の世の	 成と特性を,時間応	ター 田油粉は物	女に甘べき:	田紀オマ				
成安 受業の進る	ルナ・ナ							こに至りさ	生肝りる				
	シロ・カ					<u> 適時,演習課題を与</u>		・オファリ					
主意点	_	1	引御上字.	1の知	識かベースに	こなるので, 難しい:	場面 ごは復習を	<u> 19るごと.</u>					
受業計画	<u> </u>	-											
		週		授業内	容			週ごとの到達目標					
		1週	<u> </u>	イント	ントロダクション			フィー	フィードバック制御系の概念について説明できる				
		2週	<u> </u>	フィードバック制御系の構成と考え			① フィードバック制御系の構成について説明できる						 3
		3追			ィードバック制御系の構成と考え方②				フィードバック制御系の構成について説明できる				
		4追			習課題その①				フィードバック制御系に関する演習問題を解ける				
	210	5週				 御系の安定性①	- 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1						
	3rdQ		1					フィードバック制御系の安定性について説明できる					
		6週	<u> </u>	フィードバック制御系の安定性②				フィードバック制御系の安定性について説明できる					
後期		7追	<u> </u>	演習語	課題その②	ける							
		8週			課題その③	/rπ / 1 ± * /		フィードバック制御系の安定性に関する演習問題を解ける。					
		9週			プ応答と制			ステップ応答と制御仕様について説明できる					
		10:			製と制御仕			伝達関数と制御仕様について説明できる					
		11	週	極配置	置と制御仕様			極配置と制御仕様について説明できる					
	4.1.5	12	週	閉ルー	一プ周波数応	答による制御仕様	よる前値は体			-プ周波数応答による制御仕様について説明でま			
	4thQ	13				合による制御任様			-プ周波数応答による制御仕様について説明でき				
						77-			- ドバック制御系の定常特性について説明できる - ドバック制御系の定常特性に関する演習問題を				
				演習問題その④				解ける					
	1			定期試験 これまでの範囲を理解する									
<u>モデル</u> :	コアカリ	ノキュ	ラムの	学習	内容と到達	桂目標							
分類			分野		学習内容	学習内容の到達目	標				到達レベル	授業 過	週
)専 電気・電子 系分野			システムの過渡特性について、ステップ応答を用いて説明できる 2					2		
専門的能力	カー分野	別の専 学				システムの定常特性について、定常偏差を用システムの周波数特性について、ボード線図。							
	34	-									2	後1	_
						フィードバックシ	ステムの安定判別法について説明できる。			 きる。	2	後1	
で無事に			1			12 1 1/1/2/2	, —,, ,,,,,,	2,22,12,12,01		- 🕶 🗸	ı -	110-1	
平価割合		- he-^		1	<u> </u>	10		1.0			1 -		
		試験		発	₹	相互評価	態度		トフォリオ	その他		計	
	総合評価割合 100			0		0	0	0		0		100	
総合評価語			0			1.0	10	١٥		0 0			
		0		0		0	0	0		U	0		
総合評価語 基礎的能力 専門的能力	カ	0 100		0		0	0	0		0		00	