Ē	富山高等東	専門学校	開講年度	令和05年度 (2	2023年度)	授業	科目	制御工学Ⅲ		
科目基	礎情報									
科目番号						科目区分 専門/選抜		 R		
授業形態	- H	授業	授業			単位の種別と単位数 学修単位:		1		
開設学科	4	電気制御	電気制御システム工学科			対象学年 5				
開設期		前期		週時間数	時間数 前期:2					
教科書/勃	教材	森北出版	森泰親 著「わ	理論」						
担当教員	Į	浦風 和神	谷							
到達目	標									
状態方程 システム システム 極配置法	≧式から状態 △行列を対角 △の可制御性 歩による状態	遷移行列を計 正準および可 および可観測	ことができる. 算し, 固有値と応 制御正準系に変換 性を判定できる. ク係数を計算でき	答特性について説明 ができる. る.	lできる.					
<u>ルーブ</u>	<u>`リック</u>									
			理想的な到達し	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		述することがで	システムの状態方程式を適切に記述することができる.		システムの状態方程式を記述することができる.		システムの状態方程式を記述することができない。		
評価項目	12		算し, 固有値と	状態方程式から状態遷移行列を計 算し,固有値と応答特性について 適切に説明できる.		ら状態遷移行列を計 と応答特性について		状態方程式から状態遷移行列を計算し、固有値と応答特性について説明できない.		
評価項目3			システム行列を制御正準系に適	システム行列を対角正準および可制御正準系に適切に変換ができる		システム行列を対角正準および可制御正準系に変換ができる.		システム行列を対角正準および可制御正準系に変換ができない.		
評価項目4			性を適切に判定		性を判定できる.	システムの可制御性および可観性を判定できる.		システムの可制御性および可観測性を判定できない.		
評価項目		- -	ク係数を適切に	極配置法による状態フィードバッ ク係数を適切に計算できる. 極配置法(ク係数を記			-ドバッ	極配置法による状態フィードバック係数を計算できない.		
		項目との関	係							
JABEE 1	対育到達度目 1(2)(d)(1) . コマポリシー	JABEE 1(2)(e)							
教育方:	法等									
概要		現代制御を理解する している	る. 企業で産業用	古典制御理論では コボットの開発を担	扱えない多入力多 当していた経験を	出力の複雑 活かして,	推なシスラ 制御理記	テム(機械系、電気系)を制御する手派 倫のシステムへの応用について講義		
(授業外・ 授業の進め方・方法 (授業外・ (単位追) 総合評価			習 う準備学習:前回の講義の復習および予習を行ってから授業に臨むこと 学習・事前)授業内容を予習しておくこと 学習・事後)授業内容の復習を行うこと 認について) が60点に満たない者に対して,願い出しかつ指定した学習内容をレポートで提出した場合に追認試験を行う 験の結果、60点以上であれば単位の修得を認め,評価を60点とする.							
注意点		提出物は	期限を守ること	当の授業外学習が必						
授業の	属性・履	修上の区分	<u> </u>							
	ティブラー		□ ICT 利用		□ 遠隔授業対応	□ 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				の到達目標			
		1週	現代制御理論の概	要	シラバスの説明 現代制御理論の基		の説明 理論の基			
		2週	状態方程式					、伝達関数との比較		
		3週	状態方程式					の状態方程式の導出		
	1stQ	4週	システムの応答			状態遷移行列				
		5週	モード展開			固有値と				
		6週	座標変換			対角正準形				
		7週	座標変換			可制御正準形				
	1	8週	中間試験							
前期	-					可制御性の概念と計算				
前期		9週	可制御性							
前期		10週	可観測性	0.14.55		可観測性	の概念と			
前期		10週 11週	可観測性 双対性とシステム	の性質		可観測性 双対性に	の概念と ついて	計算		
前期	2ndQ	10週 11週 12週	可観測性 双対性とシステム 極配置法	の性質		可観測性 双対性に 可制御と	の概念と ついて 不可制御	計算 、状態フィードバック		
前期	2ndQ	10週 11週 12週 13週	可観測性 双対性とシステム 極配置法 倒立振子	の性質		可観測性 双対性に 可制御と 運動方程	の概念と ついて 不可制御 式,可制	計算 、状態フィードバック 御性, 可観測性, 極配置		
前期	2ndQ	10週 11週 12週 13週 14週	可観測性 双対性とシステム 極配置法 倒立振子 最適レギュレータ	の性質		可観測性 双対性に 可制御と	の概念と ついて 不可制御 式,可制	計算 、状態フィードバック 御性, 可観測性, 極配置		
前期	2ndQ	10週 11週 12週 13週 14週 15週	可観測性 双対性とシステム 極配置法 倒立振子 最適レギュレータ 期末試験	の性質		可観測性 双対性に 可制御と 運動方程	の概念と ついて 不可制御 式,可制	計算 、状態フィードバック 御性, 可観測性, 極配置		
		10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週	可観測性 双対性とシステム 極配置法 倒立振子 最適レギュレータ 期末試験 成績評価・確認			可観測性 双対性に 可制御と 運動方程	の概念と ついて 不可制御 式,可制	計算 、状態フィードバック 御性, 可観測性, 極配置		
モデル		10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週 キュラムの	可観測性 双対性とシステム 極配置法 倒立振子 最適レギュレータ 期末試験 成績評価・確認 学習内容と到達	E 目標		可観測性 双対性に 可制御と 運動方程	の概念と ついて 不可制御 式,可制	計算 、状態フィードバック 御性, 可観測性, 極配置 よる例		
	·コアカリ:	10週 11週 12週 13週 14週 15週 16週	可観測性 双対性とシステム 極配置法 倒立振子 最適レギュレータ 期末試験 成績評価・確認		標	可観測性 双対性に 可制御と 運動方程	の概念と ついて 不可制御 式,可制	計算 、状態フィードバック 御性, 可観測性, 極配置		

	試験	発表	相互評価	態度	ポートフォリオ	課題	合計
総合評価割合	80	0	0	0	0	20	100
基礎的能力	60	0	0	0	0	20	80
専門的能力	20	0	0	0	0	0	20
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0