

| 米子工業高等専門学校                   | 開講年度   | 平成31年度(2019年度)                 | 授業科目  | 自動制御  |         |     |     |
|------------------------------|--|--------------------------------|---|-------|---------|-----|-----|
| 科目基礎情報                       |  |                                |   |       |         |     |     |
| 科目番号                         | 0048   | 科目区分                           | 専門 / 必修                                       |       |         |     |     |
| 授業形態                         | 講義   | 単位の種別と単位数                      | 学修単位: 2                                       |       |         |     |     |
| 開設学科                         | 電子制御工学科  | 対象学年                           | 5   |       |         |     |     |
| 開設期                          | 前期   | 週時間数                           | 2   |       |         |     |     |
| 教科書/教材                       | 中野道雄ほか 「機械工学入門講座 自動制御」 森北出版  |                                |   |       |         |     |     |
| 担当教員                         | 中山 繁生  |                                |   |       |         |     |     |
| 到達目標                         |  |                                |   |       |         |     |     |
| 1)伝達関数、ブロック線図によるシステムの表現ができる。 |  |                                |   |       |         |     |     |
| 2)システムの周波数領域での解析ができる。        |  |                                |   |       |         |     |     |
| 3)システムの安定判別ができる。             |  |                                |   |       |         |     |     |
| 4)フィードバック制御系の基本特性の解析ができる。    |  |                                |   |       |         |     |     |
| ループリック                       |  |                                |   |       |         |     |     |
|                              | 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                        | 伝達関数、ブロック線図によるシステムの表現ができる。   | 伝達関数、ブロック線図によるシステムの表現がある程度できる。 | 伝達関数、ブロック線図によるシステムの表現ができない。                   |       |         |     |     |
| 評価項目2                        | システムの周波数領域での解析ができる。  | システムの周波数領域での解析がある程度できる。        | システムの周波数領域での解析ができない。                          |       |         |     |     |
| 評価項目3                        | システムの安定判別ができる。   | システムの安定判別がある程度できる。             | システムの安定判別ができない。                               |       |         |     |     |
| 評価項目4                        | フィードバック制御系の基本特性の解析ができる。  | フィードバック制御系の基本特性の解析がある程度できる。    | フィードバック制御系の基本特性の解析ができない。                      |       |         |     |     |
| 学科の到達目標項目との関係                |  |                                |   |       |         |     |     |
| 学習・教育到達度目標 A-4<br>JABEE d1   |  |                                |   |       |         |     |     |
| 教育方法等                        |  |                                |   |       |         |     |     |
| 概要                           | 自動制御は、制御工学の基礎科目として位置付けられている。自動制御の授業では、電子制御工学科中期目標である「機械システムの構造および特性を理解するための基礎知識と開発・設計するための応用技術」および「機械システムを制御・最適化するための応用技術」に関する知識・技術の習得を目的として、システム動作のブロック線図による表現、システムの周波数応答、システムの安定判別法、フィードバック制御系の特徴について学ぶ。   |                                |   |       |         |     |     |
| 授業の進め方・方法                    | <p>授業は座学を中心に進めるが、授業内容をより理解するために定期的に例題演習をおこなう。例題演習には多大な時間を要するものがあるため、必要に応じてレポート課題とする。</p> <p>また、次のような自学自習を60時間以上行うこと。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・授業内容を理解するため、予め配布したプリントや教科書で予習する。</li> <li>・授業内容の理解を深めるため、復習を行う。</li> <li>・課題に対するレポートを作成する。</li> <li>・定期試験の準備を行う。</li> </ul> |                                |   |       |         |     |     |
| 注意点                          | 4年生までに学習した応用数学(特にラプラス変換)の復習をおこない理解しておくこと。  |                                |   |       |         |     |     |
| 授業計画                         |  |                                |   |       |         |     |     |
|                              | 週  | 授業内容                           | 週ごとの到達目標                                      |       |         |     |     |
| 前期                           | 1週   | システムの伝達関数表現                    | ラプラス変換を用いた伝達関数が理解できる。                         |       |         |     |     |
|                              | 2週   | システムの伝達関数表現                    | ラプラス変換を用いた伝達関数が理解できる。                         |       |         |     |     |
|                              | 3週   | システムのブロック線図表現                  | システムのブロック線図表現を理解できる。                          |       |         |     |     |
|                              | 4週   | システムのブロック線図表現                  | システムのブロック線図を簡略化することができる。                      |       |         |     |     |
|                              | 5週   | ボード線図による周波数応答                  | 比例要素、微分要素のボード線図を図示できる。                        |       |         |     |     |
|                              | 6週   | ボード線図による周波数応答                  | 積分要素、一次遅れ要素、二次遅れ要素のボード線図                      |       |         |     |     |
|                              | 7週   | ボード線図による周波数応答                  | ボード線図の合成ができる。                                 |       |         |     |     |
|                              | 8週   | 前期中間までの復習（前期中間試験）              | 伝達関数、ブロック線図によるシステムの表現ができる。システムの周波数領域での解析ができる。 |       |         |     |     |
| 2ndQ                         | 9週   | 位相余裕とゲイン余裕                     | ボード線図より位相余裕とゲイン余裕の計算ができる。                     |       |         |     |     |
|                              | 10週  | ナイキストの安定判別法                    | ナイキストの安定判別法によりシステムの安定判別ができる。                  |       |         |     |     |
|                              | 11週  | ラウスの安定判別法                      | ラウスの安定判別法によるシステムの安定判別ができる。                    |       |         |     |     |
|                              | 12週  | システムの過渡応答                      | 各種入力信号に対する応答を解析できる。                           |       |         |     |     |
|                              | 13週  | フィードバック制御系の定常特性                | 最終値定理より制御量最終値を計算できる。                          |       |         |     |     |
|                              | 14週  | フィードバック制御系の過渡特性                | システムの過渡応答による評価ができる。                           |       |         |     |     |
|                              | 15週  | フィードバック制御系の過渡特性                | システムの周波数応答による評価ができる。                          |       |         |     |     |
|                              | 16週  | 前期末までの復習（前期末試験）                | システムの安定判別ができる。フィードバック制御系の基本特性の解析ができる。         |       |         |     |     |
| 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 |         |     |     |
| 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   | 10    | 0       | 20  | 100 |
| 基礎的能力                        | 0  | 0                              | 0   | 10    | 0       | 0   | 10  |
| 専門的能力                        | 70   | 0                              | 0   | 0     | 0       | 20  | 90  |
| 分野横断的能力                      | 0  | 0                              | 0   | 0     | 0       | 0   | 0   |