

久留米工業高等専門学校		開講年度	平成28年度 (2016年度)		授業科目	システム制御工学	
科目基礎情報							
科目番号	0020			科目区分	専門 / 選択		
授業形態	講義			単位の種別と単位数	履修単位: 2		
開設学科	機械・電気システム工学専攻（電気電子工学コース）			対象学年	専1		
開設期	後期			週時間数	4		
教科書/教材	教科書：自動制御、柏木 編著、朝倉書店						
担当教員	江頭 成人						
到達目標							
1. 制御理論をシステム制御へ適用することができる。 2. 与えられたシステムに対して、システムを把握することができる。 3. それに適切な制御系を構築することができる。							
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	制御理論をシステム制御へ適用することができる			制御理論をシステム制御へ基本的な適用ができる		制御理論をシステム制御へ適用することができない	
評価項目2	与えられたシステムに対して、システムを把握することができる			与えられたシステムに対して、システムの基本的な把握ができる		与えられたシステムに対して、システムを把握することができない	
評価項目3	それに適切な制御系を構築することができる			それに制御系を構築することができる		それに適切な制御系を構築することができない	
学科の到達目標項目との関係							
JABEE A-1							
教育方法等							
概要	本授業においては、一般的なシステムを制御するに必要なシステム制御工学について学修する。具体的には、これまでに修得した制御工学の技術を基に、一般的な制御システムを構築する技術を修得することを目的とする。						
授業の進め方・方法	板書による講義を中心とする。微分方程式、ラプラス変換および確率統計等の応用数学と、古典制御理論を十分に復習しておくこと。 本科目は学修単位科目であるので、授業時間以外での学修が必要であり、これを課題として課す。						
注意点							
授業計画							
		週	授業内容			週ごとの到達目標	
後期	3rdQ	1週	システム制御の考え方				
		2週	自動制御について				
		3週	システム同定について				
		4週	現代制御理論について				
		5週	状態方程式と観測方程式				
		6週	極配置レギュレータによる制御(1)				
		7週	極配置レギュレータによる制御(2)				
		8週	オブザーバによる状態値推定(1)				
	4thQ	9週	オブザーバによる状態値推定(2)				
		10週	最適レギュレータによる制御(1)				
		11週	最適レギュレータによる制御(2)				
		12週	最適推定				
		13週	最適制御				
		14週	システム制御の応用例(1)				
		15週	システム制御の応用例(2)				
		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
専門的能力	分野別の専門工学	機械系分野	計測制御	自動制御の定義と種類を説明できる。	3		
				フィードバック制御の概念と構成要素を説明できる。	3		
				基本的な関数のラプラス変換と逆ラプラス変換を求めることができる。	2		
				ラプラス変換と逆ラプラス変換を用いて微分方程式を解くことができる。	2		
				伝達関数を説明できる。	1		
				ブロック線図を用いて制御系を表現できる。	3		
				制御系の過渡特性について説明できる。	3		
				制御系の定常特性について説明できる。	1		
				制御系の周波数特性について説明できる。	1		
安定判別法を用いて制御系の安定・不安定を判別できる。	1						
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	0	0	30	100

基礎的能力	0	0	0	0	0	0	0
專門的能力	70	0	0	0	0	30	100
分野横断的能力	0	0	0	0	0	0	0