大分	工業高等	 専門学校	開講年度	2024年度)	授業科目 制御工学 I						
科目基礎	情報		·		•	•					
科目番号		R06E51	6		科目区分	専門 / 必修		修			
授業形態		授業			単位の種別と単位		履修単位: 1				
開設学科		電気電子	工学科		対象学年	5					
開設期		前期) +/\T #\\\ #\\	± 5 - 1×10° 5		週時間数 2					
教科書/教	科書/教材 (教科書) 杉江俊治,藤田政之「フィードバック制御入門」,コロナ社 (参考図書) なし										
担当教員 本田 久平											
到達目標											
(1)対象となる物理系(電気回路等)からブロック図や伝達関数を導くことができるようになる. (定期試験) (2)フィードバック制御系の利点を理解する. (定期試験) (3)制御系の過渡応答を調べ,制御の良さや安定性を総合的に理解する. (定期試験)											
ルーブリック											
			理想的な到達レ		標準的な到達レベルの目安			未到達レベルの目安			
到達目標(:	1)の評価指	票	対象となる物理 らブロック図や とができる.	系(電気回路等)か 伝達関数を導くこ	対象となる物理系(電気回路等)からブロック図や伝達関数を導くことができる.			対象となる物理系(電気回路等)からブロック図や伝達関数を導くことができない.			
到達目標(2	2)の評価指	票	解できる.	制御系の利点を理	フィードバック制御系の利点を理 解できる.			フィードバック制御系の利点を理 解できない.			
到達目標(3	3)の評価指	票	制御系の過渡応 良さや安定性を る.	制御系の過渡応答を調べ、制御の良さや安定性を総合的に理解できる.			制御系の過渡応答を調べ、制御の良さや安定性を総合的に理解できない.				
学科の到]達目標項	目との関									
学習・教育 JABEE 1.2	新目標 (B2) 2(d)(1)										
教育方法	 等										
が採用され			グラム第2学年 ◎科目								
			電気回路IV,電気 の基礎を学ぶ授業で)				
授業の進め	方・方法	(事前学 ラプラス	習) 変換の復習をするこ		て 政府 で 日 山 する	•					
(履修上の注意) 講義の途中でも分からなくなったらすぐに質問すること。 (自学上の注意) ブロック線図の変換は書いて慣れておくこと。応答は特に指数関数の形に注目すること。											
評価											
(総合評価) 2 回の定期試験の平均を総合評価とする. (再試験について) 再試験は、総合評価が 60 点に満たない者に対して実施する. 尚, 再試 験の受験資格は、課題を全て提出した者に与える.											
授業の属	性・履修	上の区分									
□ アクティブラーニング		□ ICT 利用		□ 遠隔授業対応			□ 実務経験のある教員による授業				
+\(\overline{\pi}\) = 1 = -											
授業計画	1	週	授業内容			海ブレ/	の到達目標	5			
		1週	制御とは				制御の仕組	3 日み, 自動制御系の種類と目的を説明			
前期	1stQ	2週	伝達関数			○伝達		 ツク線図について理解し, システム 現できる.			
		3週	ブロック線図			○伝達関数やブロック線図について理解し,システの入出力関係を表現できる.					
		4週	インパルス応答と	ステップ応答		○システムに特定のテスト入力が加えられたときの力時間特性を求める					
		5週	1 次系の応答		○システムに特定のテスト入力が加えられたときの出 力時間特性を求める						
		6週	2 次系の応答		○システムに特定のテスト入力が加えられたときの出力時間特性を求める						
		7週	極・零点と過渡応答		○システムの応答と伝達関数の極・零点の関連性について理解する.						
		8週	ダイナミカルシス		○システムには安定性の問題があることを理解 数的な手続きで安定性を判別することができる.						
	2ndQ	9週	前期中間試験		到達目標(1)(2)						
		10週	前期中間試験の解答	答と解説		□ ○制御量が偏差なく目標値に追従するための条件					
		11週	定常特性 ————————————————————————————————————			解する.					
		12週	定常特性		○制御量が偏差なく目標値に追従するための条件を理 解する.						

	1	 .3週	.1. 1	ぶんか				02.75	ニルのぜ じ始回を世	ノフレがブユ	
			ボード線図			○システムのボード線図を描くことができる.					
							○システムのボード線図を描くことができる.				
		15週 前期		前期期末試験			到達目標(3)				
	16週 前期			期期末試験の解答と解説							
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	<u> </u>	学習内容の到達目標				到達レベル	授業週
				制御	1	伝達関数を用いたシステムの入出力表現ができる。			4	前2	
						ブロック線図を用いてシステムを表現することができる。			4	前3	
専門的能力	分野別の 門工学	軍 電気・	意気・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。					前4,前5,前 6,前7
		系分里				システムの定常特性について、定常偏差を用いて説明できる。			4	前11,前12	
						システムの周波数特。	特性について、ボード線図を用いて説明できる		4	前13,前14	
					[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。			4	前8	
評価割合											
		定期試験		課題					合計		
総合評価割合		100		_	0		0	0		100	
基礎的能力		0			0		0		0	0	
専門的能力		100		0		0		0		100	
分野横断的能力		0			0		0		0	0	