

Syllabus Id	syl-101272
Subject Id	sub-101302801
更新履歴	100324新規
授業科目名	システム制御工学 I、System Control I
担当教員名	牛丸真司 USHIMARU Shinji
対象クラス	電子制御工学科4年生
単位数	1学修単位(自学自習を含め45時間の学修をもって1単位とする)
必修/選択	必修
開講時期	後期
授業区分	
授業形態	講義
実施場所	電子制御棟 D4HR

授業の概要(本教科の工学的、社会的あるいは産業的意味)

制御対象の多くは、多入力、多出力系の線形システムとして扱うことができ、現代制御理論の一つである状態空間モデルに基づく線形制御理論は、様々なシステムの制御に応用されている。本講義では、バネ質点系や倒立振り子系などを具体的な例として、線形時不変システムの線形制御理論の基礎を教授する。

準備学習(この授業を受講するときに前提となる知識)

行列演算、固有値解析、1階定数係数微分方程式

学習・教育目標	Weight	目標	
		A	工学倫理の自覚と多面的考察力の養成
		B	社会要請に応えられる工学基礎学力の養成
	◎	C	工学専門知識の創造的活用能力の養成
		D	国際的な受信・発信能力の養成
	E	産業現場における実務への対応能力と、自覚的に自己研鑽を継続できる能力の養成	

学習・教育目標の達成度検査

1. 該当する学習・教育目標についての達成度検査を、年度末の目標達成度試験を持って行う。
2. プログラム教科目の修得と、目標達成度試験の合格を持って当該する学習・教育目標の達成とする。
3. 目標達成度試験の実施要領は別に定める。

授業目標

2自由度、1入出力系の制御対象の状態空間モデルを作成し、状態フィードバック制御系を構成し、極配置法および最
授業計画(プログラム授業は原則としてプログラム教員が自由に参観できますが、参観欄に×印がある回は参観できません。)

回	メインテーマ	サブテーマ	参観
第1回	前期オリエンテーション	プログラムの学習・教育目標、授業概要・目標、スケジュール、評価方法及び基準、等の説明	
第2回	制御系の構成	制御系の大別、制御系の構成と設計	
第3回	制御対象のモデル	状態空間モデル、モデル化の例	
第4回	状態空間モデル	状態方程式と出力方程式、状態変数線図	
第5回	線形自由システム	線形自由システムの解と状態方程式の対角化	
第6回	自由システムの解	状態推移行列、積分表現、ラプラス変換表現、離散表現	
第7回	線形システムの応	制御入力のある場合の線形システム応答	
第8回	システムの安定性	リアプノフの安定性と線形安定性、ラウス・フルビッツの安定判別法	
第9回	中間試験		
第10回	台車付剛体振り子	台車付剛体振り子のモデル化	
第11回	状態フィードバック制	状態フィードバック制御、可制御性	
第12回	極配置法	極配置法とシステムの応答特性	
第13回	最適レギュレータ	評価関数、最適レギュレータの設計	
第14回	離散制御系	離散時間制御の状態空間モデル	
第15回	制御系の実装例	2輪駆動系システムへの実装例	
第16回	前期期末試験		×

課題 自学自習課題として適宜提出させる

毎回の授業プリントの最後に演習問題を掲載する。

提出期限: 出題した次の週または指定した期限

提出場所: 授業開始直後の教室または教員室

オフィスアワー: 原則として授業実施日の16:30から18:00

評価方法と基準

評価方法:

(1) 定期試験および課題レポートにより授業目標の達成度を評価する。

評価基準:

中間試験35%、期末試験40%、課題レポート25%	
教科書等	使用しない。授業毎にプリントを配布する。
先修科目	数学A、数学B、工学数理 I
関連サイトのURL	http://www.iscie.or.jp/
授業アンケートへの対応	「話し方が聞き取り易くない」という評価が非常に多い。毎回の授業内容を授業前に十分整理して、はっきりとわかり易く話すよう努力する。
備考	1.試験や課題レポート等は、JABEE、大学評価・学位授与機構、文部科学省の教育実施検査に使用することがあります。 2.授業参観されるプログラム教員は当該授業が行われる少なくとも1週間前に教科目担当教員へ連絡してください。

