

平成 24 年度 岐阜工業高等専門学校シラバス				
教科目名	制御工学 I	担当教員	山田実	
学年学科	4 年 機械工学科	後期	必修	1 単位 (学修)
学習・教育目標	(D-1) 30% (D-3 計測・制御系) 70%		JABEE 基準 1 (1): (d)	
授業の目標と期待される効果： 装置の性能向上，自動化，省力化を目的とした制御工学の基本的な考え方を理解し，種々の制御工学的な問題に対して数学的な知識を応用できる能力およびセンスを養う。また，実例を挙げて，機械構造システムと制御工学との関連性について説明できる能力を身に付ける。 ① 実システムと数式モデルとの関係を把握できる ② 基礎数学を制御工学に関する問題に対して，応用する能力を修得する ③ 機械工学における制御工学の役割を理解できる		成績評価の方法： 中間試験 100 点 + 期末試験 100 点 + 課題提出 30 点とし，総得点率 (%) によって成績評価を行なう。 達成度評価の基準： 教科書等の演習問題と同等なレベルの問題を試験等を出題し，総合的に 6 割以上正答のレベルまで達していること。 ① 実システムと数式モデルとの関係を説明できること ② 基礎数学 (微分方程式，ラプラス変換) を理解し，制御工学の問題に対して応用できること ③ 機械工学における制御工学の役割を説明できること		
授業の進め方とアドバイス：. 応用数学等の知識が前提になっているので，良く復習しておくこと。遅刻した場合は授業を中断しても良いので遅れた旨を教員に知らせること。				
教科書および参考書：専門基礎ライブラリー 制御工学 (豊橋技術科学大学・高等専門学校制御工学教育連携プロジェクト・実教出版社) を教科書とする。				
授業の概要と予定：後期		教室外学修		
第 1 回：制御工学の概要	制御工学の歴史を調べる			
第 2 回：自動制御の基礎数学 I	ラプラス変換の課題			
第 3 回：自動制御の基礎数学 II	ラプラス変換を用いた微分方程式の解法			
第 4 回：自動制御系の表現 I	伝達関数に関する課題			
第 5 回：自動制御系の表現 II	ブロック線図に関する課題			
第 6 回：インパルス応答・ステップ応答	1 次遅れ系のステップ応答に関する課題			
第 7 回：二次遅れ系のステップ応答	2 次遅れ系のステップ応答に関する課題			
第 8 回：中間のまとめ	—			
第 9 回：周波数応答の概要	周波数伝達関数についてまとめる			
第 10 回：ベクトル軌跡	ベクトル軌跡に関する課題			
第 11 回：ボード線図 I	基本的なボード線図に関する課題			
第 12 回：ボード線図 II	ボード線図の合成に関する課題			
第 13 回：制御系の安定性判別 (ラウス・フルビッツ法)	安定性の定義についてまとめる			
第 14 回：制御系の安定性判別 (ナイキスト法)	ナイキスト法に関する課題			
第 15 回：まとめの問題	演習問題 [7. 8], [7. 9]			
期末試験	—			
第 16 回：フォローアップ (期末試験の解答の解説など)	—			