

平成24年度 シラバス	学年・期間・区分	4年次・通年・A群	
	対象学科・専攻	電子制御工学科	
制御工学 I (Control Engineering I)	担当教員	新田 敦司 (Nitta, Atsushi) 宮田 千加良 (Miyata, Chikara)	
	教員室	新田： 機械工学科及び土木工学科棟2階 (TEL: 42-9068) 宮田： 機械工学科棟1階 (TEL: 42-9081)	
	E-Mail	新田： nitta@kagoshima-ct.ac.jp 宮田： miyata@kagoshima-ct. ac. jp	
教育形態/単位の種別/単位数	講義 / 学修単位 [講義 I] / 2単位		
週あたりの学習時間と回数	[授業 (100分) + 自学自習 (80分)] × 30回		
[本科目の目標] 自動制御の概念、及び制御理論の基礎となるラプラス変換、伝達関数、ブロック線図について基礎的な内容を理解し、制御理論の基礎である線形システムの自動制御について基礎的な知識を把握し、実際の制御システムの設計に必要な基礎的能力を修得する。また5年次で行う、非線形制御や、サンプル値制御の導入部とすることも目的とする。			
[本科目の位置付け] 微積分、複素数の知識が必要である。また、システムの事例としてRC回路やオペアンプを用いた演算回路、ばねマス系等を取り上げるので、電気回路や物理の知識も必要である。			
[学習上の留意点] ここで学習することは制御工学の基礎となる部分である。内容をよく理解するために、毎回予習や演習問題等の課題を含む復習として、80分以上の自学自習が必要である。理解状況を把握するために適宜小テストを行うので、講義内容をよく理解すること。不明な点や疑問点は参考書で調べたり質問するなどして、そのまま後に残さないこと。			
[授業の内容]			
授 業 項 目	時限数	授業項目に対する達成目標	予習の内容
1. 自動制御の概念	1	<input type="checkbox"/> 自動制御の意義・特徴、フィードバック制御系の基本構成がわかる。	p.1-p.8の内容について、教科書を読んで概要を把握しておくこと。
2. ラプラス変換	2	<input type="checkbox"/> 基礎的な関数や微分方程式をラプラス変換、及び逆変換ができる。	p.26-p.34の内容について、教科書を読んで概要を把握しておくこと。
3. 線形制御系			
3.1 線形系の特徴	2	<input type="checkbox"/> 重ね合わせの原理がわかる。 <input type="checkbox"/> インパルス信号、ステップ信号がわかる。	p.9-p.23の内容について、教科書を読んで概要を把握しておくこと。
3.2 伝達関数	1	<input type="checkbox"/> 伝達関数の意味がわかる。	
	4	<input type="checkbox"/> 基本要素(一次遅れの比例要素・一次遅れの微分要素・積分要素・微分要素・比例要素・無駄時間要素・二次遅れ要素)の伝達関数がわかる。	
3.3 応答	2	<input type="checkbox"/> 基本要素についてステップ応答、インパルス応答が算出できる。 <input type="checkbox"/> 時定数の意味が理解できる。	
— 前期中間試験 —		— 1. から 3.3 までの授業内容について達成度を確認する —	
4. 線形フィードバック制御系			
4.1 ブロック線図	4	<input type="checkbox"/> ブロック線図を等価変換して、システムの伝達関数が求められる。	p.35-p.40の内容について、教科書を読んで概要を把握しておくこと。
4.2 周波数伝達関数	4	<input type="checkbox"/> 基本要素について周波数伝達関数を求め、ゲイン・位相が求められる。	
4.3 ベクトル軌跡	2	<input type="checkbox"/> 基本要素についてベクトル軌跡を描くことができる。	p.56-p.64の内容について、教科書を読んで概要を把握しておくこと。
4.4 ボード線図	6	<input type="checkbox"/> 基本要素についてボード線図を描くことができる。	
— 前期期末試験 —		— 4.1 から 4.4 までの授業内容について達成度を確認する —	
試験答案の返却・解説	2	各試験において間違った部分を理解出来る。	
>>> 次頁へつづく >>>			

