

科目名	システム制御論		英文表記	System Control Theory		2016年3月22日	
科目コード	5110						
教員名: 安里健太郎						作成	
技術職員名:							
対象学科/専攻コース	学年	必・選	履修・学修	単位数	授業形態	授業期間	
機械システム工学科	5年	選	学修	1単位	講義	前期	
科目目標 【MCC目標】	システム制御理論(現代制御理論)の理解, ならびに基本的な制御システム設計能力の修得を目標とする。						
総合評価	期末試験: 60%, レポート: 40%						
科目達成目標とJABEE目標との対応	目標割合	科目達成度目標(対応するJABEE教育目標)	達成度目標の評価方法	理想的な到達レベル(優)	標準的な到達レベル(良)	最低限必要な到達レベル(可)	セルフチェック
	10%	① システム制御論で広く利用される数学的知識を修得し, それらを用いることができる。(A-1)	修得できているか, 適切に応用できるかをレポートで評価する。	システム制御論で必要となる基本的な数学的知識を修得しており, 数学によって制御の本質を洞察することができる。	システム制御論で必要となる基本的な数学的知識を修得しており, システム制御論との関連性を示すことができる。	システム制御論で必要となる基本的な数学的知識を修得しており, それらの計算を行うことができる。	
	20%	② さまざまな物理システムを状態方程式・出力方程式および伝達関数行列により表現することができる。(A-1), (A-2), (B-3)	正確に表現できるか定期試験およびレポートで評価する。	さまざまな物理システムにおいて数式モデルを導出することができ, その数式モデルをもとに, 適切な状態方程式・出力方程式および伝達関数行列を導出できる。	一部の物理システムにおいて数式モデルを導出することができ, その数式モデルをもとに, 適切な状態方程式・出力方程式および伝達関数行列を導出できる。	与えられた物理システムの数式モデルをもとに, 手順に従って状態方程式・出力方程式および伝達関数行列を導出できる。	
	20%	③ システムの安定性, 可制御性, 可観測性について理解し, それらを判別できる。(A-4), (B-3)	正確に判別できるか定期試験およびレポートで評価する。	導出した状態方程式・出力方程式をもとに, 安定性, 可制御性, 可観測性を適切に判別することができる。制御対象の本質を洞察することができる。	導出した状態方程式・出力方程式をもとに, 安定性, 可制御性, 可観測性を適切に判別することができる。制御対象の特性を理解することができる。	与えられた状態方程式・出力方程式をもとに, 手順に従って, 安定性, 可制御性, 可観測性を判別することができる。	
	20%	④ 状態フィードバックおよびレギュレータの役割について理解し, 極設定によるレギュレータが適切に設計できる。(A-4)	適切に設計できるか定期試験およびレポートで評価する。	制御目標に応じた極を適切に設定し, レギュレータを設計することができる。	レギュレータの応答を考慮しながら極を設定し, レギュレータを設計することができる。	与えられたレギュレータの極をもとに, 手順に従ってレギュレータを設計することができる。	
	20%	⑤ 状態推定およびオブザーバの役割について理解し, 極設定による同一次元オブザーバが適切に設計できる。(A-4)	適切に設計できるか定期試験およびレポートで評価する。	実システムのノイズの影響およびレギュレータとの連携を考慮した極を設定し, オブザーバを設計することができる。	レギュレータとの連携を考慮した極を設定し, オブザーバを設計することができる。	与えられたオブザーバの極をもとに, 手順に従ってオブザーバを設計することができる。	
	10%	⑥ 制御システム(オブザーバを利用したレギュレータ)が適切に設計できる。(A-4)	適切に設計できるか定期試験およびレポートで評価する。	制御目標に応じた極を適切に設定し, 制御システムを設計することができる。	制御システムの挙動を考慮しながら極を設定し, 制御システムを設計することができる。	与えられた制御システムの極をもとに, 手順に従って制御システムを設計することができる。	
本科・専攻科教育目標	1	2	3	4	JABEEプログラム名称	(空白)	
	○		◎		JABEEプログラム教育目標		
評価方法と評価項目および関連目標に対する評価割合							
	目標との関連	定期試験	小テスト	レポート	その他(演習課題・発表・実技・成果物等)	総合評価	セルフチェック
評価項目		60	0	40	0	100	
基礎的理解	①②③④⑤⑥	30		30		60	
応用力(実践・専門・融合)	①②③④⑤⑥	30		10		40	
社会性(プレゼン・コミュニケーション・PBL)						0	
主体的・継続的学修意欲						0	
授業概要、方針、履修上の注意	<p>【授業概要】</p> <p>システム制御理論において数学モデルとして利用される「状態方程式・出力方程式」について学び, 基本概念である「時間領域での安定性」, 「可制御性」, 「可観測性」について学ぶ。そして, それらに基づいた制御システムの設計(「レギュレータ」および「オブザーバ」の設計)について学ぶ。</p> <p>【授業方針】</p> <p>講義形式で行う。毎回教員作成プリントを配布し, 教科書の補足資料となるようにそれに講義内容を書き込んでいく。また, 学習項目毎にレポートを課し, 授業内容の理解を深める。</p> <p>【履修上の注意】</p> <p>本講義では数学を多用するので, 関連科目(下記の備考欄参照)の内容はある程度把握しておくこと。また, 下記の授業計画の『自学自習(予習・復習)内容』の欄には, 授業内容に対する教科書の章節番号を記述しているため, 当該章節の予習・復習を行うこと。</p>						
教科書・教材	<p>教科書: 『システム制御理論入門』, 美多勉, 小郷寛, 実教出版</p> <p>教材: 教員作成プリント, 教員作成プレゼン資料など</p>						

