

科目名	システム制御工学 B	科目コード	21436
-----	------------	-------	-------

学科名・学年	電気電子システム工学科・5年（プログラム2年）
担当教員	佐々木 修己（非常勤講師）
区分・単位数	履修単位科目・選択・1単位
開講時期・時間数	後期，30時間【内訳：講義22，演習8】
教科書	中野道雄・美多勉 共著，制御基礎理論，昭晃堂，1982年
補助教材	
参考書	

【A．科目の概要と関連性】

多くの工業機器・工業システムにはフィードバック制御の機能が様々な形で取り入れられており、制御工学は工学分野の重要な技術となっている。この制御工学の基本概念を十分に理解し、その基礎を固めることを目的とする。システム制御工学 B では、まず古典制御理論によるフィードバック制御系の特性補償について学習する。その後、微分方程式によって表現される状態変数と状態方程式を用い、制御系の解析を行う現代制御理論について学習する。理解を深めるために、毎回授業中に演習問題を解答し、提出する。

関連する科目：数学，システム制御工学 A

【B．到達目標と学習・教育目標との対応】

この科目は長岡高専の学習・教育目標の(D)と主体的に関わる（1～3年はこの文を削除）。

この科目の到達目標と、成績評価上の重み付け、各到達目標と長岡高専の学習・教育目標との関連を以下の表に示す。

到達目標	評価の重み	学習・教育目標との関連
フィードバック制御系の特性補償について理解する。	20%	C2
状態方程式とその解、状態変数線図、および対角正準形式の座標変換について理解する。	50%	C2
可制御性・可観測性および安定性と安定判別について理解する。	15%	C2
状態フィードバックおよびオブザーバによる安定化について理解する。	15%	C2

【C．履修上の注意】

制御工学はその性格上数学という道具が必須であるので、ラプラス変換、複素数、ベクトル軌跡、行列演算に関する基礎的な知識を有していることが望ましい。

【D．評価方法】

次に示す項目・割合で達成目標に対する理解の程度を評価する。60点以上を合格とする。

定期試験（80%）【内訳：後期末80】） その他（20%）（内容：授業中の演習）

【E . 授業計画・内容】

後期

回	内容	備考
1	フィードバック制御系の特性補償の考え方	
2	遅れ補償法	
3	進み補償法	
4	ブロック線図の時間領域への変換	
5	状態方程式と伝達関数	
6	状態変数線図	
7	状態方程式の解	
8	R L C 回路の状態方程式	
9	座標変換とシステムの等価性	
10	対角正準形式への変換	
11	可制御性・可観測性	
12	安定性と安定判別	
13	状態フィードバック制御と安定化	
14	オブザーバによる安定化	
-	後期末試験	試験時間：80分
15	試験解説と発展授業	