

科目名	計算機援用設計 Computer Aided Design	科目コード	31398
-----	----------------------------------	-------	-------

学科名・学年	電子制御工学科・5年（プログラム2年）
担当教員	外川 一仁（電子制御工学科）
区分・単位数	履修単位科目・選択・1単位
開講時期・時間数	前期，30時間【内訳：講義28，演習0，実験0，その他2】
教科書	杉江俊治，藤田政之，フィードバック制御入門，コロナ社，2007
補助教材	プリント
参考書	川谷亮治，「Maxima」と「Scilab」で学ぶ古典制御，工学社，2011

【A. 科目の概要と関連性】

前年度に履修した制御工学A,Bの基礎を展開し，フィードバック制御の本質を理解する．定常偏差，位相・ゲイン余裕などを意識した周波数領域での設計方法を学び，制御系の特性改善を行う．演習は制御用CADを活用する．システムのパラメータ変更がどのように応答に反映されるのかを確認する．

○関連する科目：制御工学A(前年度履修)，制御工学B(前年度履修)，線形制御(前期履修)
ロボット工学(後期履修)

【B. 「科目の到達目標」と「学習・教育到達目標」との対応】

この科目は長岡高専の教育目標の(D)と主体的に関わる．

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・教育到達目標との関連を以下の表に示す．

科目の到達目標	評価の重み	学習・教育到達目標との関連
①フィードバック制御系の構成を理解し，応答特性を理解する．	10%	(d1)
②安定判別法についての基本を理解し，制御系の安定判別ができる．	20%	(d1)
③極，零点の位置と過渡応答の関係を理解し，系の根軌跡を検討できる．	20%	(d1)
④制御系設計ツールを活用して制御系の特性改善を行い，制御補償の方法・手順を身に付ける．	50%	(d2)

【C. 履修上の注意】

制御工学A,Bで学んだことの復習を心がけてほしい．制御用CAD(matlab)を利用して時間応答(step応答)，周波数応答(bode線図)が描けるように手順を確認しておくこと．

【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（60%）
- その他の試験（0%）
- レポート（30%）
- その他（10%）

【E. 授業計画・内容】

● 前期

回	内容	備考
1	制御基本要素の伝達関数と過渡応答特性	過渡応答に関する matlab 演習
2	制御基本要素の伝達関数と周波数応答特性	周波数応答に関する matlab 演習
3	フィードバック系の安定	ボード線図に関する演習
4	ボード線図における位相余裕, ゲイン余裕	各余裕に関する演習
5	入力波形と制御系の形による定常偏差	定常偏差に関する演習
6	極・零点の位置と応答特性	応答評価に関する演習
7	制御系の特性改善	特性改善に関する調査
8	根軌跡法によるフィードバック制御系の設計	根軌跡法に関する演習
9	位相進み要素・位相遅れ要素のボード線図	補償要素に関する調査
10	位相進み・遅れ特性を有する制御系	補償要素に関する課題
11	位相進み・遅れ補償による制御系設計(1)	補償器設計レポートの作成
12	位相進み・遅れ補償による制御系設計(2)	補償器設計レポートの作成
13	PID 補償による制御系設計(1)	補償器設計レポートの作成
14	PID 補償による制御系設計(2)	補償器設計レポートの作成
—	前期末試験	試験時間：50分
15	試験解説と発展授業	試験問題の復習とレポート作成