

科目名	*制御工学																																
担当教員	藤本 孝																																
対象学年	3年	クラス	[087]																														
講義室	8315教室	開講学期	前期																														
曜日・時限	水2	単位区分	必選択																														
授業形態		単位数	2																														
準備事項																																	
備考																																	
講義概要(Class Outline)	<p>制御工学は電気、機械、自動車、航空機などあらゆる産業の基礎学問となっている。機械工学においても自動制御を応用した機器が発達してきており、その設計や使用において制御工学の基礎知識が要求されている。制御工学を学習するうえで必要なラプラス変換法について説明し、ラプラス変換を用いて表現される伝達関数で構成される制御系の応答解析法を解説する。</p> <p>(達成目標) 伝達関数を用いて数学的に表現されるフィードバック制御系の応答解析ができ、かつ応答特性を理解する</p>																																
講義計画(Class Structure)	<table border="1"> <thead> <tr> <th>回</th> <th>内容</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>制御工学の基礎概念 自動制御の基礎概念と制御系の基本構成を概説する。</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>制御工学の基礎数学(1) 複素数とラプラス変換の導入を説明する。</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>制御工学の基礎数学(2) ラプラス変換の基本的性質を説明する。</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>制御工学の基礎数学(3) 部分分数展開による逆ラプラス変換について説明する。</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>制御工学の基礎数学(4) 線形微分方程式解法へのラプラス変換の適用を例示し概説する。</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>制御工学の基礎数学に関するまとめ ラプラス変換と逆ラプラス変換について中間試験を実施する。</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>伝達関数による制御系の表現 積分要素や一時遅れ要素等の基本要素の伝達関数を具体例を示して説明する。</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>伝達関数とフィードバック制御(1) ブロック線図の作成手法と基本結合について説明し、演習を行う。</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>伝達関数とフィードバック制御(2) ブロック線図の等価変換について説明し、演習を行う。</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>伝達関数とフィードバック制御(3) フィードバック制御におけるブロック線図について具体例を通じ説明し、演習を行う。</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>伝達関数とフィードバック制御(4) フィードバック制御における伝達関数のまとめと小テストを行う。</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>過渡応答法(1) インパルス応答を説明する。</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>過渡応答法(2) ステップ応答を説明する。</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>全体の総括と復習 各テーマの位置付けを行い全体の講義内容を総括する。</td> </tr> </tbody> </table>			回	内容	1	制御工学の基礎概念 自動制御の基礎概念と制御系の基本構成を概説する。	2	制御工学の基礎数学(1) 複素数とラプラス変換の導入を説明する。	3	制御工学の基礎数学(2) ラプラス変換の基本的性質を説明する。	4	制御工学の基礎数学(3) 部分分数展開による逆ラプラス変換について説明する。	5	制御工学の基礎数学(4) 線形微分方程式解法へのラプラス変換の適用を例示し概説する。	6	制御工学の基礎数学に関するまとめ ラプラス変換と逆ラプラス変換について中間試験を実施する。	7	伝達関数による制御系の表現 積分要素や一時遅れ要素等の基本要素の伝達関数を具体例を示して説明する。	8	伝達関数とフィードバック制御(1) ブロック線図の作成手法と基本結合について説明し、演習を行う。	9	伝達関数とフィードバック制御(2) ブロック線図の等価変換について説明し、演習を行う。	10	伝達関数とフィードバック制御(3) フィードバック制御におけるブロック線図について具体例を通じ説明し、演習を行う。	11	伝達関数とフィードバック制御(4) フィードバック制御における伝達関数のまとめと小テストを行う。	12	過渡応答法(1) インパルス応答を説明する。	13	過渡応答法(2) ステップ応答を説明する。	14	全体の総括と復習 各テーマの位置付けを行い全体の講義内容を総括する。
回	内容																																
1	制御工学の基礎概念 自動制御の基礎概念と制御系の基本構成を概説する。																																
2	制御工学の基礎数学(1) 複素数とラプラス変換の導入を説明する。																																
3	制御工学の基礎数学(2) ラプラス変換の基本的性質を説明する。																																
4	制御工学の基礎数学(3) 部分分数展開による逆ラプラス変換について説明する。																																
5	制御工学の基礎数学(4) 線形微分方程式解法へのラプラス変換の適用を例示し概説する。																																
6	制御工学の基礎数学に関するまとめ ラプラス変換と逆ラプラス変換について中間試験を実施する。																																
7	伝達関数による制御系の表現 積分要素や一時遅れ要素等の基本要素の伝達関数を具体例を示して説明する。																																
8	伝達関数とフィードバック制御(1) ブロック線図の作成手法と基本結合について説明し、演習を行う。																																
9	伝達関数とフィードバック制御(2) ブロック線図の等価変換について説明し、演習を行う。																																
10	伝達関数とフィードバック制御(3) フィードバック制御におけるブロック線図について具体例を通じ説明し、演習を行う。																																
11	伝達関数とフィードバック制御(4) フィードバック制御における伝達関数のまとめと小テストを行う。																																
12	過渡応答法(1) インパルス応答を説明する。																																
13	過渡応答法(2) ステップ応答を説明する。																																
14	全体の総括と復習 各テーマの位置付けを行い全体の講義内容を総括する。																																
学習・教育目標(Class Target)	(D) 機械工学に必要とされる基本的な数理法則や物理原理に関する理論的知識を習得する (E) ものづくりに関与する体系的知識を習得し、技術課題を主体的に解決する能力を身につける																																
評価基準/GradingCriteria	評点(100点満点)のうち60点以上を合格とし、60点-69点を可(C)、70点-79点を良(B)、80点-89点を優(A)、90点-100点を秀(S)とする。ただし、03TM以前の受講者については80点-100点を優(A)とする。																																
評価方法/Grading Method	レポート(20%)、中間テスト(30%)、期末(50%)																																
受講上の注意/Class Rules	講義中に必ずノートをとること。																																
受講制限/Prerequisite																																	
関連する科目/Related Class	微積分学、微分方程式、工業数学																																
教科書/Text	<table border="1"> <tr> <td>著者名</td> <td>小林 伸明</td> </tr> <tr> <td>著書名</td> <td>基礎制御工学</td> </tr> <tr> <td>出版社名</td> <td>共立出版</td> </tr> <tr> <td>ISBNコード</td> <td>ISBN4-320-02427-3</td> </tr> </table>			著者名	小林 伸明	著書名	基礎制御工学	出版社名	共立出版	ISBNコード	ISBN4-320-02427-3																						
著者名	小林 伸明																																
著書名	基礎制御工学																																
出版社名	共立出版																																
ISBNコード	ISBN4-320-02427-3																																
指定図書/Assigned Books																																	
参考文献/Bibliography	<table border="1"> <tr> <td>著者名</td> <td>明石 一</td> </tr> <tr> <td>著書名</td> <td>制御工学増訂版</td> </tr> <tr> <td>出版社名</td> <td>共立出版</td> </tr> <tr> <td>ISBNコード</td> <td>ISBN4-320-07983-3</td> </tr> <tr> <td>著者名</td> <td>中野道雄 他2名</td> </tr> <tr> <td>著書名</td> <td>自動制御</td> </tr> <tr> <td>出版社名</td> <td>森北出版</td> </tr> <tr> <td>ISBNコード</td> <td>ISBN4-627-60561-7</td> </tr> </table>			著者名	明石 一	著書名	制御工学増訂版	出版社名	共立出版	ISBNコード	ISBN4-320-07983-3	著者名	中野道雄 他2名	著書名	自動制御	出版社名	森北出版	ISBNコード	ISBN4-627-60561-7														
著者名	明石 一																																
著書名	制御工学増訂版																																
出版社名	共立出版																																
ISBNコード	ISBN4-320-07983-3																																
著者名	中野道雄 他2名																																
著書名	自動制御																																
出版社名	森北出版																																
ISBNコード	ISBN4-627-60561-7																																