

科目	システム制御工学 (Systems Control Engineering)		
担当教員	笠井 正三郎		
対象学年等	電気電子工学専攻・1年・後期・選択・2単位 (学修単位II)		
学習・教育目標	工学複合プログラム	A-3(30%) A-4-3(70%)	JABEE基準1(1) (c),(d)1,(d)2-a,(d)2-d,(g)
授業の概要と方針	制御対象のモデル化，線形システム理論を基礎とし，最適制御，ロバスト制御などの設計理論を学ぶ。また，制御系CADとしてMATLABを用いて，実際にシミュレーションを行い，制御設計の手法を習得する。		
	到達目標	達成度	到達目標毎の評価方法と基準
1	【A-4-3】スタティックシステムとダイナミカルシステムの違いを説明できる。		定期試験にて評価する。
2	【A-4-3】簡単な集中定数系の物理システムについてモデル化ができる。		レポートおよび定期試験にて評価する。
3	【A-4-3】与えられたモデルに対して状態方程式，出力方程式の形に整理できる。		レポートおよび定期試験にて評価する。
4	【A-4-3】システムの可制御性，可観測性を判別することができる。		定期試験にて評価する。
5	【A-4-3】システムの安定性について説明することおよび，具体的に判別することができる。		定期試験にて評価する。
6	【A-4-3】最適制御の意味を説明できる。		定期試験にて評価する。
7	【A-4-3】ロバスト制御について，その特徴を説明できる。		定期試験にて評価する。
8	【A-3】MATLABにより，モデルを表現し，可制御性，安定性などを評価できる。		レポートおよび定期試験にて評価する。
9	【A-3】MATLABにより，システムの応答特性をシミュレーションできる。		レポートおよび定期試験にて評価する。
10	【A-3】MATLABにより，フィードバック制御のコントローラを設計し，その効果をシミュレーションにより確認できる。		レポートおよび定期試験にて評価する。
総合評価	成績は，試験70%，レポート30%として評価する。総合評価は100点満点とし，60点以上で合格とする。		
テキスト	「線形制御理論入門」：志水清孝・大森浩充共著(培風館)		
参考書	「システム制御理論入門」：小郷寛・美多勉共著(実教出版) 「ロバスト線形制御」：劉康志著(コロナ社) 「MATLABによる制御系設計」：野波健蔵編著(東京電機大学出版局)		
関連科目	電子工学科から進んできた学生：制御工学I，II，ソフトウェア工学電気工学科から進んできた学生：制御工学I，システム工学		
履修上の注意事項	システム制御工学では，制御工学の基礎的な知識と実際に制御設計を行うためには簡単なコンピュータシミュレーションの知識を前提としている。		

