

電気通信大学 平成16年度シラバス

授業科目名	ロボット制御工学特論		
英文授業科目名	Advanced Robot Control		
開講年度	2004年度	開講年次	
開講学期	後学期	開講コース・課程	博士後期課程
授業の方法		単位数	2
科目区分	電気通信学研究科-機械制御工学専攻-選択科目		
開講学科・専攻	機械制御工学専攻		
担当教官名	木田 隆・田中 一男		
居室	東4-823		

公開E-Mail	授業関連Webページ
kida@mce.uec.ac.jp	

【主題および達成目標】
<p>【主題】 ロバスト制御・非線形制御に関する制御理論および機械工学への応用技術の最前線の研究分野を習得する。</p> <p>【達成目標】 定められた研究分野の論文を理解し問題点を明らかにする研究者としての基礎的な研究手法を習得することを目標とする。</p>

【前もって履修しておくべき科目】
制御工学および演習，現代制御工学

【前もって履修しておくことが望ましい科目】
制御系設計論

【教科書等】
教科書は特に定めない。必要に応じて参考とすべき教科書を指示する。

【授業内容とその進め方】
ロバスト制御・非線形制御の制御理論，あるいはそれらの応用に関する定評のある論文を選び，それを理解するための周辺の知識を指定した書物で学習しながら，すべてを理解し，問題点を明らかにする。その結果をレポートにまとめ発表・議論する。

電気通信大学 平成16年度シラバス

【成績評価方法および評価基準】

出席状況，レポートおよび発表・議論の内容で評価する．

【オフィスアワー：授業相談】

随時

【学生へのメッセージ】

制御理論およびその機械システム制御への応用の先端知識を習得することと，今後の研究者・技術者としての基礎的な素養のひとつである学術論文に基づく学習方法をミニつけることをこの講義は目的としている．マン・ツ・マン形式で実施する．