

電気通信大学 平成17年度シラバス

授業科目名	制御システム論		
英文授業科目名	Advanced Control Systems		
開講年度	2005年度	開講年次	
開講学期	後学期	開講コース・課程	博士前期・後期課程
授業の方法		単位数	2
科目区分	情報システム学研究科-情報システム運用学専攻-専門科目		
開講学科・専攻	情報システム運用学専攻		
担当教官名	木田 隆・明 愛国		
居室	東4 - 8 2 3 (木田)、東4 - 5 0 4 (明)		

公開E-Mail	授業関連Webページ

【講義の狙い，目標】
制御システムの設計法を実際の適用例を紹介しながら講義することによって制御系設計法の基礎知識と実用化の技術を学ぶことを目標にする。

【内容】
<p>次の講義を予定しています。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1.制御システムの設計概論 2.オープンループ制御，セミクローズドループ制御，フルクローズド制御 3.ロボットの制御 4.線形制御（古典制御，現代制御，ロバスト制御） 5.振動の制御 6.非線形制御 <p>それぞれについて，メカトロ機器の制御，自動車の制御，人工衛星の制御などの設計例を示す。</p>

【教科書，参考書】
教科書：特になし
参考書：適宜指示する

【予備知識】
古典制御，現代制御など制御工学の予備知識があることが望ましいが，講義の中で基礎から説明する。

電気通信大学 平成17年度シラバス

【演習】
なし
【成績評価】
レポートによって評価する．ただし出席率を考慮する．
【その他】
身近な制御対象を取り上げて興味深い講義にしたいと考えています．