

(履-1) 自学自習の記入の必要がない科目：履修・本科学修及び専攻科の実験実習（授業内容部分に罫線あり 16 週分）

科目名	計測工学Ⅱ	英語科目名	Instrumentation and Measurement Ⅱ	
開講年度・学期	平成 22 年度・後期	対象学科・専攻・学年	電子制御工学科 4 年	
授業形態	講義と演習	必修 or 選択	必修	
単位数	1 単位	単位種類	履修単位 (30 時間)	
担当教員	笠原 雅人	居室 (もしくは所属)	電子制御工学科棟 4 階および 1 階制御動力研究室	
電話	0285-20-2263	E-mail	kasahara@oyama-ct.ac.jp	
授業の達成目標	授業達成目標との対応			
	小山高専の教育方針	学習・教育目標 (JABEE)	JABEE 基準要件	
	1. 連続時間において周波数応答を用いた制御系の設計が行なえること.	③	(A-1) (B-1)	(c) (d-1)
	2. デジタル計算機を用いた自動制御の基礎を修得すること.	③	(A-1) (B-1)	(c) (d-1)
	3. 変換を用いて差分方程式が解けること.	③	(A-1) (B-1)	(c) (d-1)
4. 離散時間システムのパルス伝達関数, 時間応答を理解すること.	③	(A-1) (B-1)	(c) (d-1)	
各達成目標に対する達成度の具体的な評価方法				
達成目標 1 ~ 4 : 試験での関連問題について 60%以上の成績で達成とする.				
評価方法				
2 回の試験 (各 90 分) の相加平均で評価する. 試験における参考書、コピー、携帯電話、ノート、メモ等の持ち込みは不可 (中間試験では電卓の持ち込みを許可する).				
授業内容				
1. 連続時間システムの復習				
2. 連続時間システムの設計法Ⅰ 位相遅れ補償器				
3. 連続時間システムの設計法Ⅱ 位相進み補償器				
4. 連続時間システムの設計法Ⅲ 根軌跡法				
5. 連続時間システムの設計法Ⅳ 限界感度法 (むだ時間システム)				
6. 離散時間システムの基本概念・z 変換法				
7. Z 変換の性質				
8. (前期中間試験)				
9. 逆 z 変換				
10. 差分方程式への応用				
11. 離散時間システムの特性: サンプラ, ホールド回路, サンプリング定理				
12. 離散時間システムの特性: 連続時間システムの離散化				
13. 離散時間システムの特性: ホールド回路を考慮し離散化				
14. 離散時間システムの特性: 離散時間システムの応答 (ステップ応答, 定常偏差)				
(前期末試験)				
15. 離散時間システムの特性: まとめ				
キーワード	位相進み補償, 位相遅れ補償, むだ時間システム, z 変換, 逆 z 変換, ホールド回路, システムの離散化, パルス伝達関数, 離散時間システムの応答			
教科書	中高好ほか溝「デジタル制御の講義と演習」日新出版 (1997)			
参考書				
カリキュラム中の位置づけ				
前年度までの関連科目	電子制御基礎Ⅰ, システム演習Ⅲ, 電子制御基礎Ⅴ			
現学年の関連科目	制御工学Ⅰ, 制御工学Ⅱ, 計測工学Ⅰ			
次年度以降の関連科目	制御工学Ⅲ			
連絡事項				
難しいことが多いと思いますが復習を行い, 笠原まで質問に来てください. 質問のない場合には分かっているものと理解します.				
シラバス作成年月日	平成 23 年 2 月 26 日			