

## 訓練支援計画書（シラバス）

科名：電子情報技術科

授業科目の区分		授業科目名		必修・選択	開講時期	単位	時間／週					
訓練課程	専門課程	計測制御実習 I		選択	5期 6期	2	2					
教科の区分	専攻実技											
教科の科目	インターフェース製作実習											
担当教員		曜日・時限	教室・実習場		備考							
授業科目に対応する業界・仕事・技術												
マイクロコンピュータを用いた自動制御機器の設計、製作にかかる仕事において必要な技術												
授業科目の訓練目標												
授業科目の目標		No	授業科目のポイント									
フィードバック制御、PID制御および計測制御システムの構築技術について学習します。		①	計測の分類、精度と誤差の測定値処理、計測データの分析及び数値解析について知っている。									
		②	フィードバック制御について知っている。									
		③	制御法と状態方程式について知っている。									
		④	定常特性、と過渡特性について知っている。									
		⑤	PID制御について知っている。									
		⑥	PIDコントローラと状態方程式、定常特性及び過渡特性について知っている。									
		⑦	アクチュエータ制御について知っている。									
		⑧	位置決め制御について知っている。									
		⑨	自動計測システムについて知っている。									
		⑩										

授業科目受講に向けた助言	
予備知識・技能技術	「電子情報数学」を理解している事が望ましいです。特にラプラス変換については復習して理解してください。
授業科目についての助言	モータの速度制御や位置制御などのロボット制御や、温度制御などの自動制御手法について学習します。基本的な制御システムを古典制御理論に基づきラプラス変換を用いて説明します。フィードバック制御では、現在よく使用されているPID制御について学習します。PID制御はモータの回転速度や位置制御、エアコンなどを用いた室温制御と幅広く使用されています。余裕がある方は制御工学をより数学的に扱えるように上記予備知識を事前に復習しておくことをお勧めします。制御工学は計算が多いですが、あくまでも実態のある制御対象物を扱っていることをイメージしてください。
教科書および参考書	教科書：自作テキスト 参考書：基礎からわかるPython（シーアンドアール研究所）
授業科目の発展性	電子情報数学 → 計測制御技術 → 組込み機器製作実習

評価の割合								
指標・評価割合	評価方法	試験	小テスト	レポート	制作物	成果発表	その他	合計
評価割合	授業内容の理解度	60	30	0	0	0	10	100
	技能・技術の習得度	50	25					
	コミュニケーション能力							
	プレゼンテーション能力							
	論理的な思考力・推論能力	10	5					
	取り組む姿勢・意欲						10	
	主体性・協調性							

週	授業の内容	授業方法	訓練課題 予習・復習
1週	ガイダンス 1. 計測データ処理 (1) 計測の分類 (2) 精度と誤差の測定値処理	講義	計測の分類、精度と誤差の測定値処理について復習して理解しておいてください。
2週	(3) 計測データの分析・数値解析 2. フィードバック制御系 (1) 制御法と状態方程式	講義	計測データの分析、フィードバック制御、制御法と状態方程式について復習して理解しておいてください。
3週	(2) 定常特性	講義	定常特性について復習して理解しておいてください。
4週	(3) 過渡特性	講義	過渡特性について復習して理解しておいてください。
5週	3. PID制御系 (1) PIDコントローラと状態方程式	講義	PIDコントローラと状態方程式について復習して理解しておいてください。
6週	(2) 定常特性	講義	定常特性について復習して理解しておいてください。
7週	(3) 過渡特性 4. その他の計測制御 (1) アクチュエータ制御	講義	過渡特性、アクチュエータ制御について復習して理解しておいてください。
8週	(2) 位置決め制御	講義	位置決め制御について復習して理解しておいてください。
9週	(3) 自動計測システム 評価	講義 評価	自動計測システムについて復習して理解しておいてください。