

科目名：ロバスト制御特論 (英文名：Robust Control) 担当教員：村松鋭一	開講学期：後期 単位数：2 開講形態：講義
開講対象： システム情報工学専攻	
<p>【到達目標】</p> <p>制御対象のモデル化誤差をノルムによる不等式で表現し，ロバスト安定となる条件を求めることができる。</p> <p>周波数重み関数を導入した一般化制御対象を記述し，制御系設計を行うことができる。</p> <p>【授業概要・計画】</p> <p>第1週：ロバスト制御の必要性</p> <p>第2～5週：制御対象のモデル化誤差のノルムを用いた表現</p> <p>第6～9週：周波数重み関数を用いたロバスト安定条件と感度低減化条件</p> <p>第10～15週：一般化制御対象とH無限大制御問題の解法</p> <p>【成績評価の方法と基準】</p> <p>レポートによって達成度を判断する。</p> <p>【参考書】</p> <p>「ロバスト制御」，木村，藤井，森，コロナ社</p> <p>【担当教員の専門分野】</p> <p>制御工学</p>	