

通信ネットワーク工学科

平成 27 年度

科目名	制御工学 Control Engineering			担当教員	三崎 幸典				
学年	5年	学期	通年	履修条件	選択	単位数			
分野	専門	授業形式	講義・演習	科目番号	15235046	単位区別			
履修									
学習目標	あらゆる工業分野において、生産の面ではシーケンス制御による工程の自動化・省力化が広く浸透し、いまや産業界を支える技術の大きな柱となっている。このシーケンス制御の基礎的事項の考え方について理解する。 さらに、対象となる機器の動作仕様から、シーケンス制御の制御回路を設計する方法を習得するとともに、制御の現場でよく使われているプログラマブルコントローラ（シーケンサ）を用いて演習を行う。								
	教科書に沿った講義を行う。授業中適宜演習を行う。復習を忘れないこと。 期間中6回程度のレポート提出を課す。								
進め方	学習項目（時間数）			学習到達目標					
	1. 授業ガイド(1) 2. シーケンス制御のあらまし(1) 3. シーケンス制御の基礎(6) 4. リレーシーケンス制御の基本回路(6)			シーケンス制御の意味、特にフィードバック制御との違いを理解する。 D2:1-2					
	[前期中間試験]			対象となる機器の動作仕様を理解し、制御の段階を明確にできる。 D2:1-2					
	5. 試験の返却と解説(2) 6. リレーシーケンス制御の応用回路(12)			動作回路・NOT・AND・OR回路、自己保持回路、インターロック回路やタイマ回路などの基本回路を理解する。 D2:1-2					
	前期末試験			必要な自己保持回路のセット条件、リセット条件を明確にでき、制御回路を展開接続図として表現できる。 D2:1-3,E2:1-2					
	7. 試験の返却と解説(2) 8. プログラマブルコントローラ(2) 9. シーケンス制御の演習1(4) 10. シーケンス制御の演習2(6)			対象となる動作の仕様を理解し、シーケンス制御回路を設計するとともに、プログラマブルコントローラを用いて確認する。 D2:1-2,E2:1-3,E3:1-3,E4:1-2					
	[後期中間試験]								
	11. 試験の返却と解説(2) 12. シーケンス制御の演習3(6) 13. シーケンス制御の演習4(6)								
	後期末試験								
	14. 試験の返却と解説(2)								
評価方法	定期試験を60%，レポートを20%，小テストなどを20%の比率で総合評価する。								
履修要件	特になし								
関連科目									
教材	教科書：萩原國雄、山城健太郎著 「シーケンス制御入門」 オーム社								
備考	オフィスアワー：原則月曜日 8限目（但し校務の関係で不在のことが多いので携帯電話、携帯メール等で連絡し打ち合わせをお願いします）								