2019 年度 制御工学II 後期 第 7 回レポート 1

**2019** 年度 制御工学 **II** 後期 第 **7** 回レポート

5 年 E 科 番号 氏名

**[**課題 **1]**

モータ制御について， *W*1(*s*)= 5 としたとき，P 制御（KP だけで，KD = 0, KI = 0) でロバスト性能を満たす KP

*s*

と満たさない KP を答え, *|W*1*S|, |W*2*T |, |W*1*S|* + *|W*2*T |* を描け。

**[**課題 **2]**

モータ制御について， *W*1(*s*)= 5 としたとき，PI 制御（KP, KI だけで，KD = 0) でロバスト性能を満たす KP, KD

*s*

と満たさない KP, KD を答え, *|W*1*S|, |W*2*T |, |W*1*S|* + *|W*2*T |* を描け。