2019 年度 制御工学 II 後期 第 2 回レポート 1

**2019** 年度 制御工学 **II** 後期 第 **2** 回レポート

5 年 E 科 番号 氏名

**[**問題 **1]**

制御入力の式を a, b, c を使って表せ。

**[**問題 **2]**

モータの P 制御をゲイン *KP* = 0*.*1， *KP* = 0*.*5， *KP* = 1 で行い，モータの角度，制御入力を描け。

**[**問題 **3]**

P 制御でモータの回転角度が目標値に一致した（定常偏差が 0）理由を述べよ。