

## 2021 年度 計測制御工学 制御系演習課題 2

表 1: 倒立振り子システムのパラメータ

記号	値	記号	値
$M_p$	$1.27 \times 10^{-1}$	$l_p$	$1.7780 \times 10^{-1}$
$I_p$	$1.1987 \times 10^{-3}$	$B_p$	$2.40 \times 10^{-3}$
$B_{eq}$	5.4	$g$	9.81
$M_c$	1.0731	$M_1$	$5.7471 \times 10^{-3}$
$F_{c1}$	7.7443	$F_{c2}$	1.7265

[問題 3] 倒立振り子システムのパラメータが表 1 で与えられているとき、「制御系演習課題 1」の問題 1, 問題 2 で答えた  $A, B, C, D$  を MATLAB を用いて数値で答えて, プログラムは WebClass に提出せよ。