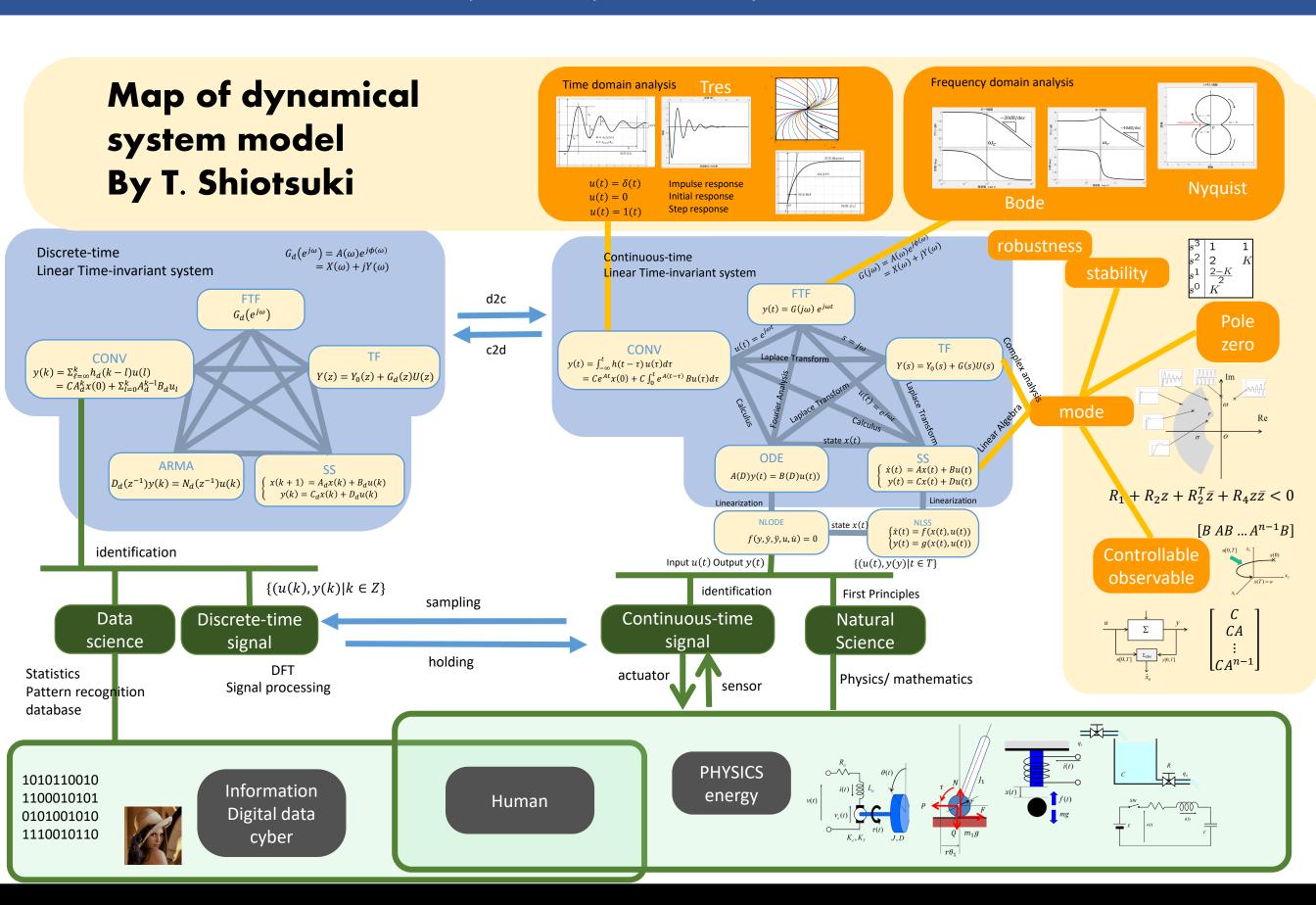
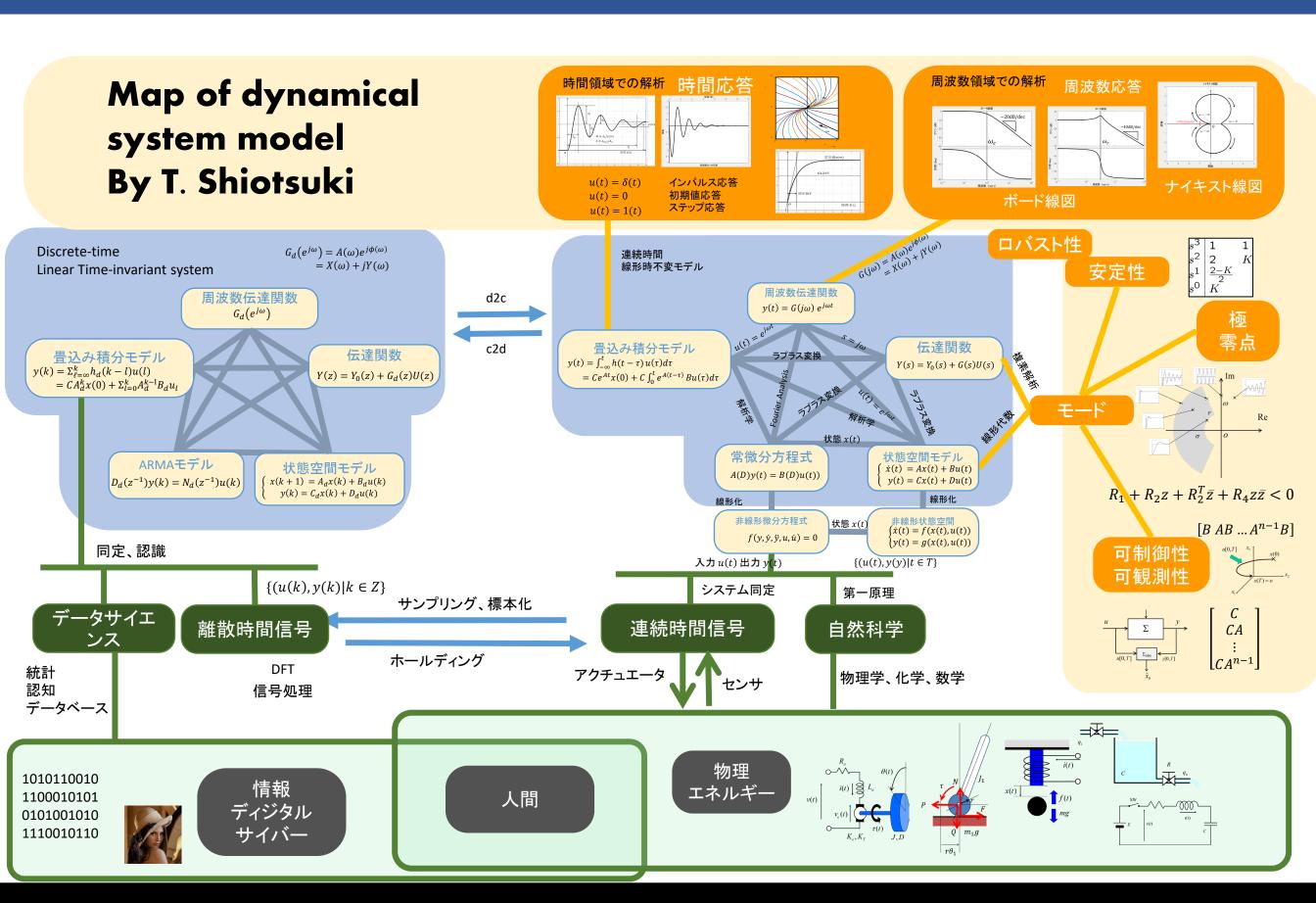
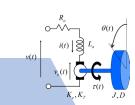
Analysis of dynamical system model

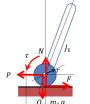


Analysis of dynamical system model

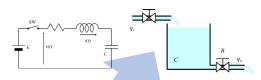


応用事例















要求仕様

不安定な動的システム を安定化したい (安定化要求) 外乱の存在下で 目標設定値に定常偏 差なく追従させたい (目標値追従制御)

変化する目標軌道に 偏差なく追従させたい (目標軌道追従制御)

外乱に対して制御性 能をできるだけ劣化さ せたくない (ロバスト性能)

モデル化

伝達関数

状態空間 モデル 周波数 伝達関数

微分方程式

畳込み 積分モデル

機能仕様

任意の初期状態x(0)に対してに対して出力が $\lim_{t \to \infty} y(t) = 0$

となる

設計仕様

u(t) = Fx(t)現できるように フィー

が機能が実現できるように、フィードバックゲインFのパラメータを決定する

設計手法

極配置法

最適制御

動作原理

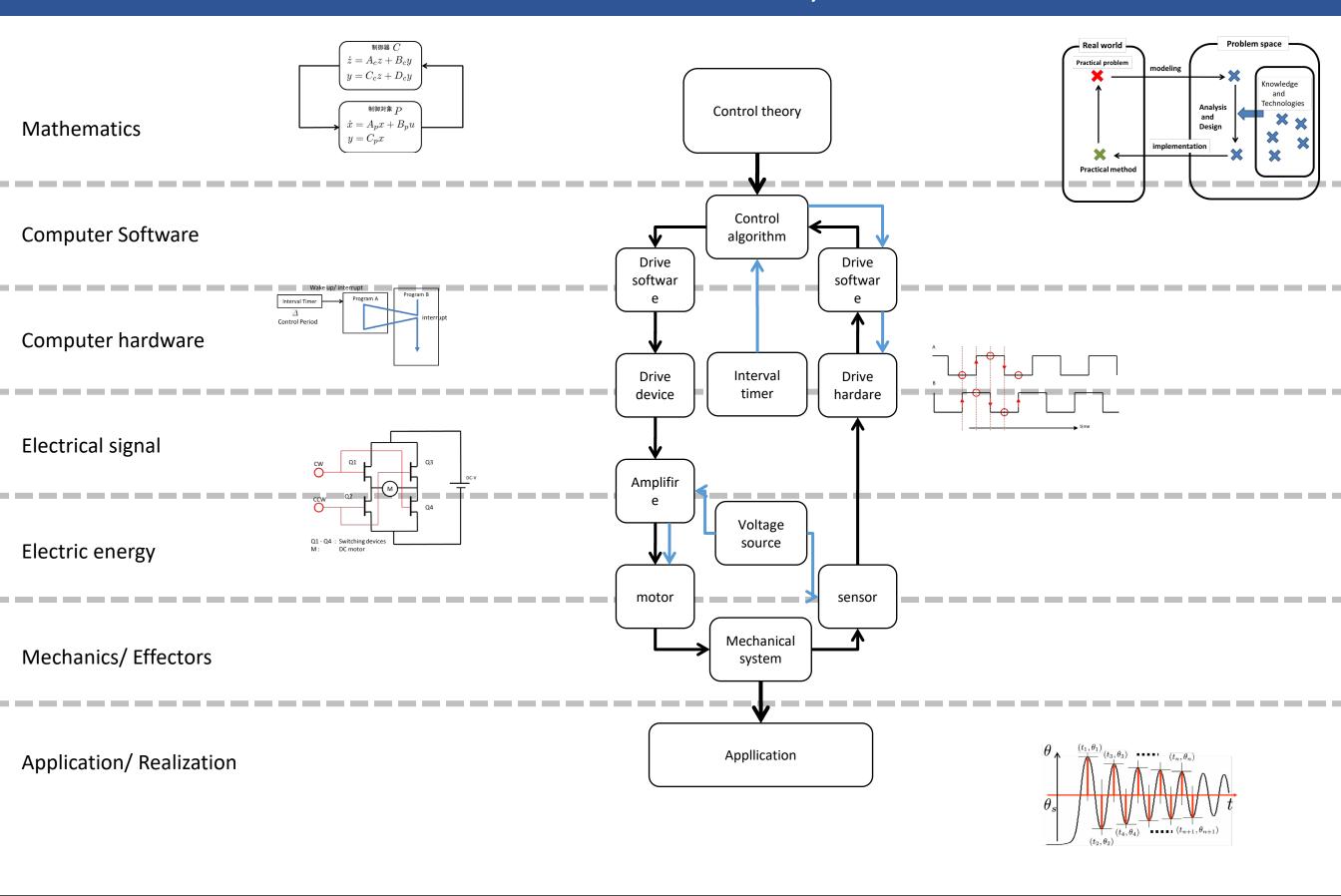
フィードバック原理、可制御性、極配置可能性

設計ツール

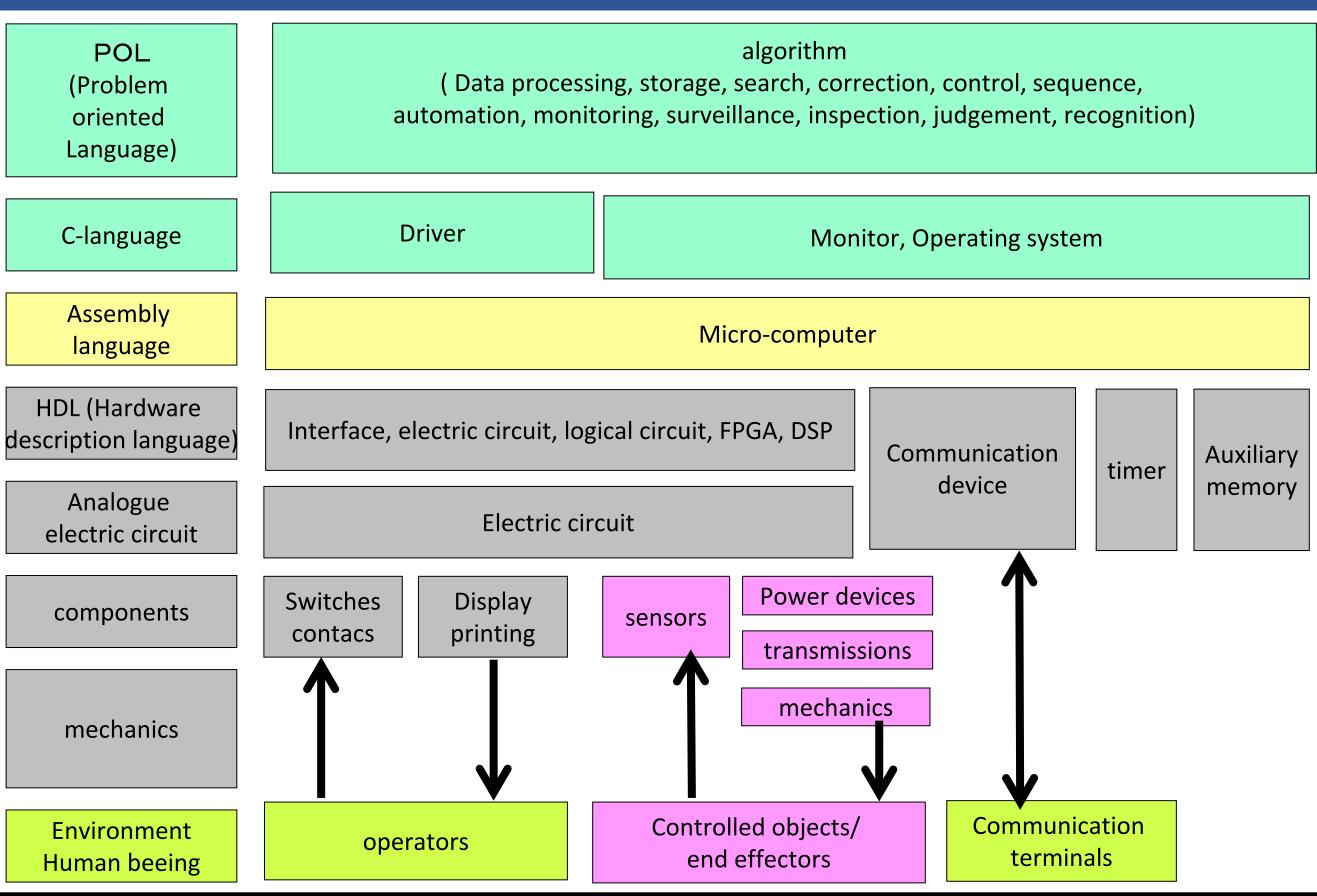
行列論、固有値固有ベクトル

リッカチ方程式

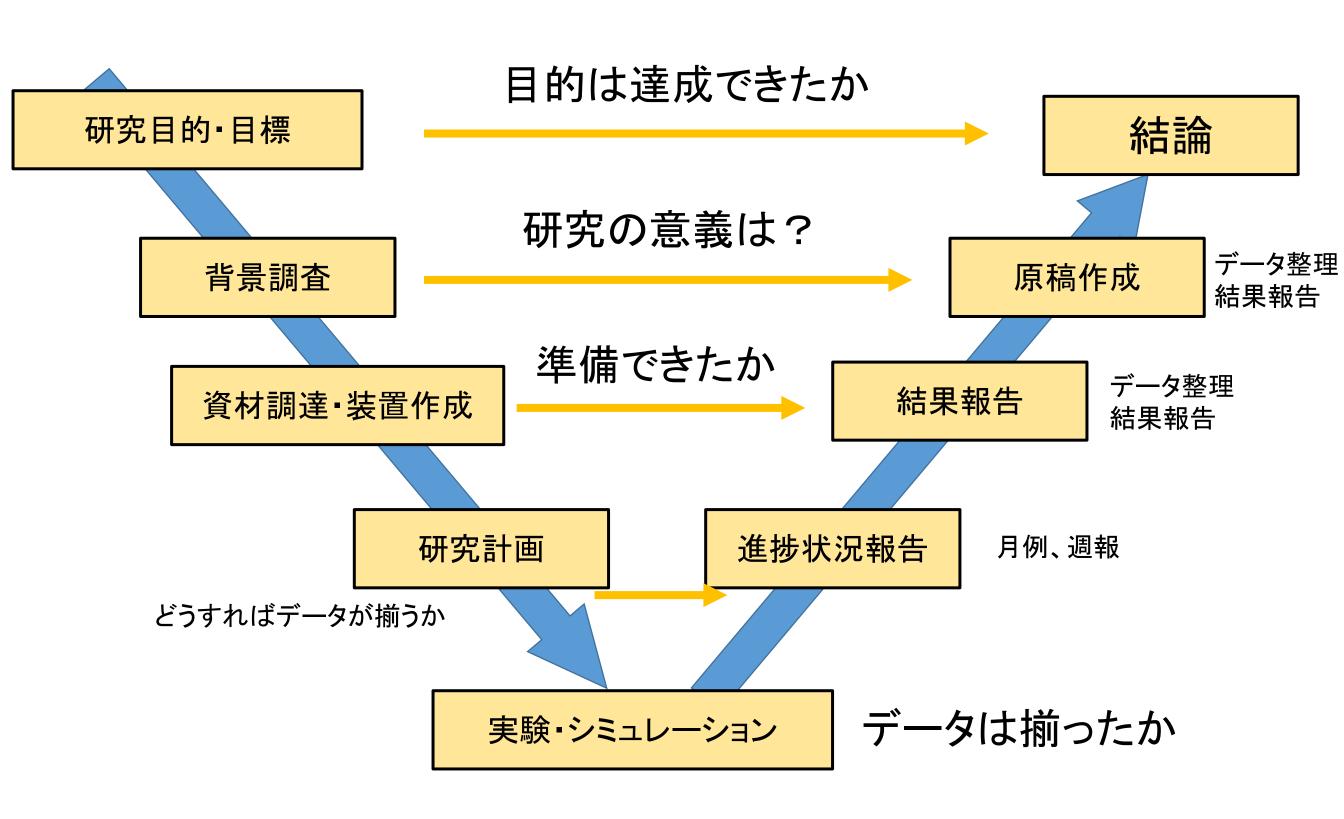
Mechatronics 7-layers



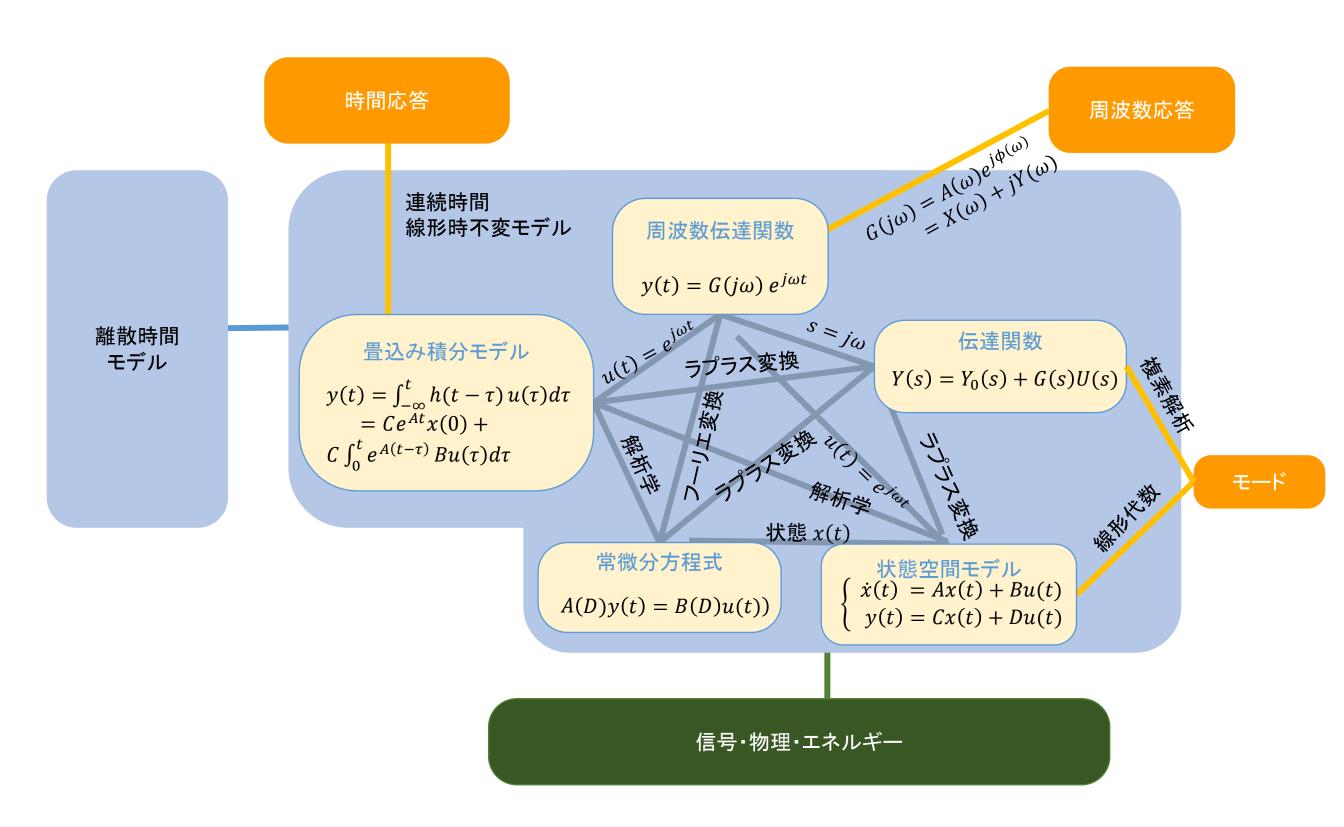
Layer structure of embedded systems from control engineering

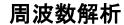


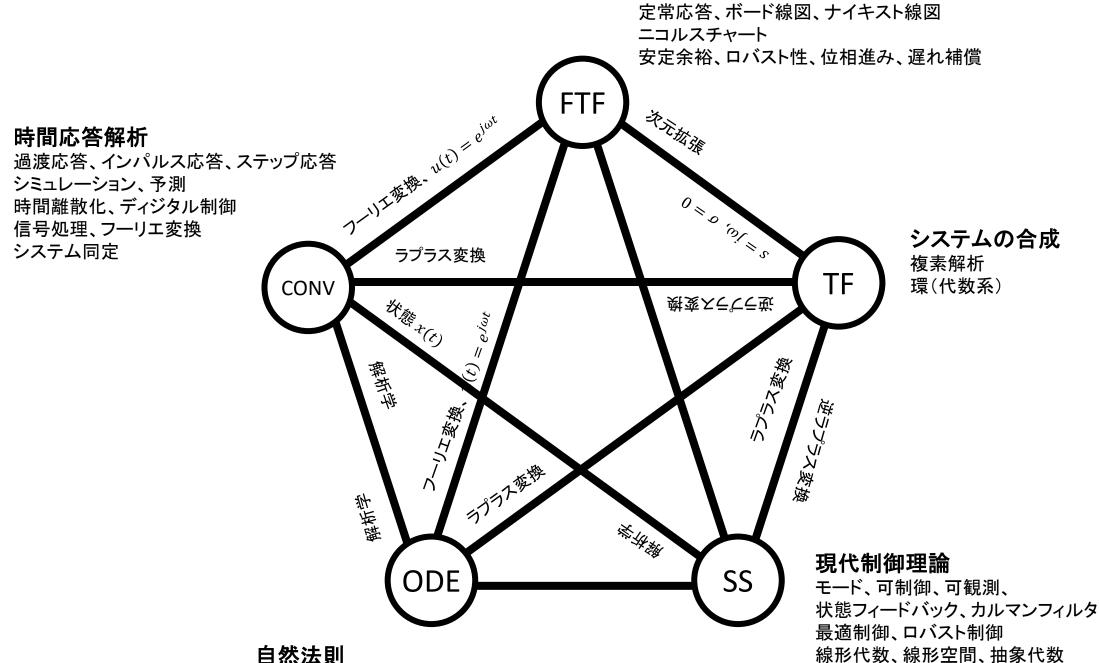
卒業研究



5 core models of dynamical system's map



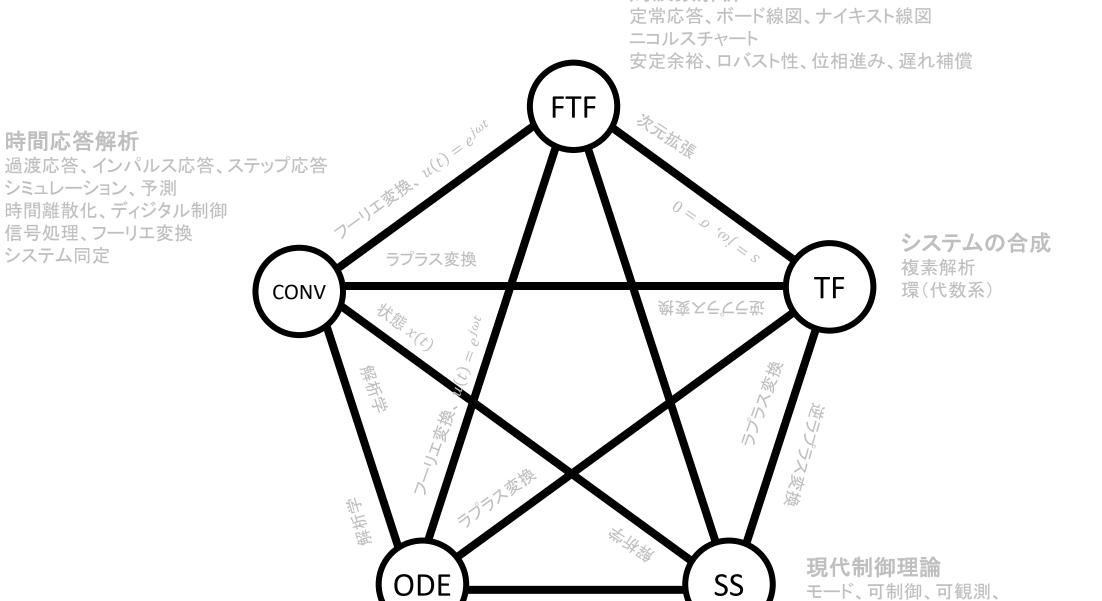




自然法則

物理学、自然科学 第1原理





自然法則 物理学、自然科学 第1原理

モード、可制御、可観測、

最適制御、ロバスト制御

状態フィードバック、カルマンフィルタ

線形代数、線形空間、抽象代数