

淡江大學 101 學年度第 2 學期課程教學計畫表

課程名稱	多變數控制及應用	授課 教師	周永山 CHOU YUNG-SHAN
	MULTIVARIABLE CONTROL AND ITS APPLICATIONS		
開課系級	電機一控制組 A	開課 資料	選修 單學期 3學分
	TETDM1A		
系 ( 所 ) 教育目標			
<p>一、教育學生具備電機工程專業知識以解決電機之相關問題。</p> <p>二、教育學生具備創新思考、能獨立完成所交付任務及具備團隊精神之電機高級工程師。</p> <p>三、教育學生具備前瞻的國際觀及全球化競爭技能以因應現今多元化職場生涯之挑戰。</p>			
系 ( 所 ) 核心能力			
<p>A. 具有運用專業知識以解決電機工程問題之能力。</p> <p>B. 具有策劃及執行電機專題研究之能力。</p> <p>C. 具有撰寫電機專業論文之能力。</p> <p>D. 具有創新思考及獨立解決電機相關問題之能力。</p> <p>E. 具有與不同領域人員協調整合之能力。</p> <p>F. 具有前瞻的國際觀。</p> <p>G. 具有領導、管理及規劃之能力。</p> <p>H. 具有終身自我學習成長之能力。</p>			
課程簡介	擾動系統模型、強健控制理論基礎及強健控制器設計、指定頻段控制器設計、Matlab模擬工具。		
	Perturbed system models; Norms for signals and systems; Robust Controller Designs; controller design on restricted frequency ranges; Matlab LMI Lab Tutorial.		

本課程教學目標與目標層級、系(所)核心能力相關性

一、目標層級(選填)：

- (一)「認知」(Cognitive 簡稱C)領域：C1 記憶、C2 瞭解、C3 應用、C4 分析、C5 評鑑、C6 創造
- (二)「技能」(Psychomotor 簡稱P)領域：P1 模仿、P2 機械反應、P3 獨立操作、P4 聯結操作、P5 自動化、P6 創作
- (三)「情意」(Affective 簡稱A)領域：A1 接受、A2 反應、A3 重視、A4 組織、A5 內化、A6 實踐

二、教學目標與「目標層級」、「系(所)核心能力」之相關性：

- (一)請先將課程教學目標分別對應前述之「認知」、「技能」與「情意」的各目標層級，惟單項教學目標僅能對應C、P、A其中一項。
- (二)若對應「目標層級」有1~6之多項時，僅填列最高層級即可(例如：認知「目標層級」對應為C3、C5、C6項時，只需填列C6即可，技能與情意目標層級亦同)。
- (三)再依據所訂各項教學目標分別對應其「系(所)核心能力」。單項教學目標若對應「系(所)核心能力」有多項時，則可填列多項「系(所)核心能力」。(例如：「系(所)核心能力」可對應A、AD、BEF時，則均填列。)

序號	教學目標(中文)	教學目標(英文)	相關性	
			目標層級	系(所)核心能力
1	加強學生強健控制理論, 培養其應用能力	To learn the robust control theory and its applications.	C3	ABCD

教學目標之教學方法與評量方法

序號	教學目標	教學方法	評量方法
1	加強學生強健控制理論, 培養其應用能力	講述、討論、模擬、問題解決	報告、上課表現

本課程之設計與教學已融入本校校級基本素養

淡江大學校級基本素養	內涵說明
◇ 全球視野	
◇ 洞悉未來	
◇ 資訊應用	
◇ 品德倫理	
◆ 獨立思考	
◇ 樂活健康	
◇ 團隊合作	
◇ 美學涵養	

授課進度表

週次	日期起訖	內容 (Subject/Topics)	備註
1	102/02/18~ 102/02/24	擾動系統模型	
2	102/02/25~ 102/03/03	強健控制理論基礎 (Norms for signals and systems)	
3	102/03/04~ 102/03/10	強健控制理論 (H-infinity/H2 controller design)	
4	102/03/11~ 102/03/17	強健控制理論(SPR/pole placement controller design)及Matlab模擬工具介紹	
5	102/03/18~ 102/03/24	指定頻段 Hinfinity 分散式 控制器設計	
6	102/03/25~ 102/03/31	指定頻段 Hinfinity 與暫態性能控制設計	
7	102/04/01~ 102/04/07	指定頻段mu合成 控制器設計	
8	102/04/08~ 102/04/14	H2回路整型另類解法	
9	102/04/15~ 102/04/21	強穩定 Hinfinity 控制器設計	
10	102/04/22~ 102/04/28	絕對穩定控制器設計	
11	102/04/29~ 102/05/05	指定頻段 Hinfinity 分散式 控制器設計	
12	102/05/06~ 102/05/12	指定頻段 Hinfinity 與暫態性能控制設計	
13	102/05/13~ 102/05/19	指定頻段mu合成 控制器設計	
14	102/05/20~ 102/05/26	H2回路整型另類解法	
15	102/05/27~ 102/06/02	絕對穩定控制器設計	
16	102/06/03~ 102/06/09	書面及口頭報告	
17	102/06/10~ 102/06/16	書面及口頭報告	
18	102/06/17~ 102/06/23	期末考試週(書面及口頭報告)	
修課應 注意事項		指定之功課要努力完成,以便下次上課討論	
教學設備		電腦、投影機	
教材課本		自編講義,近年來相關主題論文	
參考書籍		1. K. Zhou and J.C. Doyle, Essentials of Robust Control, Prentice Hall, 1998 2. J.C. Doyle, B. Francis, and A. Tannenbaum, Feedback Control Theory, Macmillan Publishing Company, 1992.	

批改作業 篇數	篇（本欄位僅適用於所授課程需批改作業之課程教師填寫）
學期成績 計算方式	◆出席率： 10.0 %   ◆平時評量：30.0 %   ◆期中評量：        % ◆期末評量：        % ◆其他〈報告〉：60.0 %
備 考	「教學計畫表管理系統」網址： <a href="http://info.ais.tku.edu.tw/csp">http://info.ais.tku.edu.tw/csp</a> 或由教務處 首頁〈網址： <a href="http://www.acad.tku.edu.tw/index.asp/">http://www.acad.tku.edu.tw/index.asp/</a> 〉教務資訊「教學計畫 表管理系統」進入。 <b>※不法影印是違法的行為。請使用正版教科書，勿不法影印他人著作，以免觸法。</b>