

淡江大學 98 學年度第 1 學期課程教學計畫表

科目名稱	控制器設計 CONTROLLER DESIGN					授課 教師	周永山
開課班級	<input checked="" type="checkbox"/> 控制組 <input type="checkbox"/> 通訊組 電機系 <input type="checkbox"/> 電路組 1 年級 <input type="checkbox"/> 機器人 <input type="checkbox"/> 碩專班 <input type="checkbox"/> 博士班	開課 資料	<input type="checkbox"/> 必修 <input checked="" type="checkbox"/> 選修	<input type="checkbox"/> 上學期 <input type="checkbox"/> 下學期 <input checked="" type="checkbox"/> 單學期	3 學分	先修 科目	
學系教育目標		學生基本能力			本課程與學生基本能力之 關聯性(可多項選填)		
1. 教育學生具備電機/機器人工程專業知識以解決電機之相關問題。 2. 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高級工程師。 3. 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。		A. 具有運用專業知識以解決電機工程問題之能力。 B. 具有策劃及執行專題研究之能力。 C. 具有撰寫專業論文之能力。 D. 具有創新思考及獨立解決問題之能力。 E. 具有與不同領域人員協調整合之能力。 F. 具有前瞻的國際觀。 G. 具有領導、管理及規劃之能力。 H. 具有終身自我學習成長之能力。			A.B.C.D.E.H.		
本課程與學生基本能力之關聯性填寫說明(範例): 授課教師預期學生在修習此課程後,所產生之教學成效與學生核心能力之對應,可多項選填(以代碼選填,例如 ABCDEH-----)。							
授課進度表							
課程內容 及進度	週次	內容 (Subject/Topics)					
	1	Introduction					
	2	可控性、可觀性及狀態空間設計方法					
	3	可控性、可觀性及狀態空間設計方法					
	4	可控性、可觀性及狀態空間設計方法					
	5	線性矩陣不等式介紹、程式撰寫及模擬					
	6	穩定性分析					
	7	Stabilization (static state feedback, static output feedback)					
	8	Stabilization (dynamic output feedback)					

授課進度表	
週次	內容 (Subject/Topics)
9	Strong stabilization
10	期中考試週
11	穩定控制器設計
12	暫態性能設計
13	追蹤控制器設計
14	多目標控制器設計
15	多目標控制器設計
16	報告
17	報告
18	期末考試週
課程內容及進度	
講授方式	<input checked="" type="checkbox"/> 課堂講授 <input type="checkbox"/> 分組討論 <input type="checkbox"/> 參觀實習 <input type="checkbox"/> 其他 (_____)
教學設備	<input checked="" type="checkbox"/> 電腦 <input checked="" type="checkbox"/> 投影機 <input type="checkbox"/> 其他 (_____)
教材課本	自行編撰與 IEEE 802.x 網路協定規格書
參考書籍	講義(教師個人教學平台)
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)
成績考核方式	平時成績 10%; 期中成績 20%; 其他(作業等)30%; 讀書報告 40%
備考	<p>1.本表格請向授課學系下載。</p> <p>2.教學計畫表上傳步驟：教務處首頁點選「教務資訊」→「教學計畫表上傳」；網址：http://ap09.emis.tku.edu.tw/。</p> <p>※非法影印是違法的行為。請使用正版教科書，勿非法影印他人著作，以免觸法。</p>