

淡江大學 99 學年度第 1 學期課程教學計畫表

課程名稱	自動控制	授課 教師	馬德明 Ma Der-ming
	AUTOMATIC CONTROL		
開課系級	航太三 A	開課 資料	必修 單學期 3學分
	TENXB3A		
學系(門)教育目標			
<p>一、能應用科學知識及工程技術分析並解決航空及太空工程的基本問題。</p> <p>二、能利用基礎原理設計及執行實驗，並具備判讀數據之能力。</p> <p>三、具備獨立思考，自我提昇及持續學習的精神。</p> <p>四、具備工作倫理及團隊合作的態度與責任感。</p> <p>五、能具備掌握資訊，活用基本知識，多元化發展，及良好的環境適應能力。</p>			
學生基本能力			
<p>A. 具備基本航太工程的專業知識。</p> <p>B. 能利用基礎原理解決基本的工程問題。</p> <p>C. 具終生學習的精神及研究深造的能力。</p> <p>D. 對工作具使命感及責任感。</p> <p>E. 具備團隊合作的精神及相互溝通的能力。</p> <p>F. 具備國際觀，有與世界接軌之能力。</p> <p>G. 能充分掌握資訊，並具備利用電腦輔助解決問題的能力。</p>			
課程簡介	介紹古典控制設計的原理。		
	<p>Analysis and design of continuous-time control systems using frequency- and time-domain methods. The classical methods of control engineering are covered: Laplace transforms and transfer functions; root locus (Graphical Tool) design; Routh-Hurwitz stability analysis; frequency response methods (Sinusoidal Tools), including Bode, Nyquist, and Nichols; steady-state error for standard test signals; second-order system approximations; and phase and gain margin and bandwidth.</p>		

本課程教學目標與目標層級、學生基本能力相關性

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」、「學生基本能力」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該系「學生基本能力」。單項教學目標若對應「學生基本能力」有多項時，則可填列多項「學生基本能力」(例如：「學生基本能力」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	學生基本能力
1	教導學生具備自動控制系統分析及設計的能力。	Analysis and design of continuous-time control systems using frequency- and time-domain methods. The classical methods of control engineering are covered: Laplace transforms and transfer functions; root locus (Graphical Tool) design; Routh-Hurwitz stability analysis; frequency response methods (Sinusoidal Tools), including Bode, Nyquist, and Nichols; steady-state error for standard test signals; second-order system approximations; and phase and gain margin and bandwidth.	A1	ABCDEFGH

教學目標之教學策略與評量方法

序號	教學目標	教學策略	評量方法
1	教導學生具備自動控制系統分析及設計的能力。	課堂講授	出席率、報告、小考、期中考、期末考

授課進度表

週次	日期	內容 (Subject/Topics)	備註
1	09/13	Syllabus, Mathematical Fundamentals	
2	09/20	Mathematical Fundamentals	

3	09/27	Mathematical Fundamentals	
4	10/04	Basic Control System Concepts, Dynamic Models	
5	10/11	Dynamic Response, 1st Exam (7:00~9:00 PM, 10/13, Wednesday),	
6	10/18	Dynamic Response, Feedback Control System Characteristics	
7	10/25	The Root Locus Method	
8	11/01	The Root Locus Method	
9	11/08	Frequency Domain Method	
10	11/15	期中考試週	
11	11/22	Frequency Domain Method	
12	11/29	Frequency Domain Method	
13	12/06	Frequency Domain Method, 3rd Exam (7:00~9:00 PM, 12/08, Wednesday),	
14	12/13	State Space Design	
15	12/20	State Space Design	
16	12/27	Control System Design	
17	01/03	Control System Design	
18	01/10	期末考試週	
修課應注意事項			
教學設備		電腦、投影機	
教材課本		1. Gene F. Franklin, J. David Powell and Abbas Emami-Naeini, Feedback Control of Dynamic Systems, 6th ed., Pearson Prentice Hall, .2010. (Imported by 滄海圖書有限公司)	
參考書籍			
批改作業篇數		12 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		◆平時考成績：10.0 % ◆期中考成績：20.0 % ◆期末考成績：20.0 % ◆作業成績： 10.0 % ◆其他 <1st and 3rd Midterm> : 40.0 %	

備 考

「教學計畫表管理系統」網址：<http://info.ais.tku.edu.tw/csp> 或由教務處
首頁〈網址：<http://www.acad.tku.edu.tw/index.asp/>〉教務資訊「教學計畫
表管理系統」進入。

※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。