

98-2 大葉大學 完整版課綱

基本資訊

課程名稱	高等數位控制	科目序號 / 代號	1436 / EGR5027
開課系所	電機工程學系碩士班	學制 / 班級	研究所碩士班1年1班
任課教師	胡永	專兼任別	專任
必選修 / 學分數	選修 / 3	畢業班 / 非畢業班	非畢業班
上課時段 / 地點	(四)234 / H365	授課語言別	中文

課程簡介

- 1.傳授數位信號與數位系統之應用知識。
- 2.訓練數位時代之工程專業知識與技術。
- 3.將數位與類比做整體之整合與應用。
- 4.建立國內外數位專業技術之觀念。

課程大綱

- 1.數位控制導論
?離散時間系統 ?數位系統 ?數位控制系統離散時間系統及Z轉換
- 2.離散時間的取樣資料
?導論 ?資料取樣系統 ?離散時間系統的穩定度 ?Jury ' s test 離散時間系統的時間響應
- 3.離散時間的頻率響應
?Bode 圖 ?極點圖 ?奈氏穩定分析 ?頻率響應補償及設計
- 4.狀態空間分析
?離散時間系統的狀態空間說明 ?狀態空間的解 ?系統轉移矩陣 ?相似轉換
- 5.可控制及可觀察
?可控制 ?可觀察 ?狀態迴授設計 ?狀態判斷

基本能力或先修課程

- 1.現代控制系統
- 2.矩陣與線性代數

課程與系所基本素養及核心能力之關連

- 3.1具有有效溝通，具備跨領域團隊合作及整合之能力。
- 3.2具有充分認知工程倫理重要性，認識時事議題、善盡社會責任。
- 4.1具有英語聽說讀寫與溝通能力。
- 4.2具有國際觀，培養終身學習。

教科書(尊重智慧財產權，請用正版教科書，勿非法影印他人著作)

書名	作者	譯者	出版社	出版年
無參考教科書				

參考教材及專業期刊導讀(尊重智慧財產權，請用正版教科書，勿非法影印他人著作)

書名	作者	譯者	出版社	出版年
無參考教材及專業期刊導讀				

上課進度		分配時數(%)				
週次	教學內容	講授	示範	習作	實驗	其他
1	• 導論 • Z轉換 • Z轉換的特性 • 轉移函數及微分方程	3	0	0	0	97
2	• 導論 • Z轉換 • Z轉換的特性 • 轉移函數及微分方程	3	0	0	0	97
3	• 導論 • Z轉換 • Z轉換的特性 • 轉移函數及微分方程	3	0	0	0	97
4	• 導論 • Z轉換 • Z轉換的特性 • 轉移函數及微分方程	3	0	0	0	97
5	• 導論 • 資料取樣系統 • 離散時間系統的穩定度 • Jury's test	3	0	0	0	97
6	• 導論 • 資料取樣系統 • 離散時間系統的穩定度 • Jury's test	3	0	0	0	97
7	• 導論 • 資料取樣系統 • 離散時間系統的穩定度 • Jury's test	3	0	0	0	97
8	• 導論 • 誤差分析 • 根軌跡法 • 根軌跡法的補償及設計	3	0	0	0	97
9	• 導論 • 誤差分析 • 根軌跡法 • 根軌跡法的補償及設計	3	0	0	0	97
10	• 導論 • 誤差分析 • 根軌跡法 • 根軌跡法的補償及設計	3	0	0	0	97
11	• Bode 圖 • 極點圖 • 奈氏穩定分析 • 頻率響應補償及設計	3	0	0	0	97
12	• Bode 圖 • 極點圖 • 奈氏穩定分析 • 頻率響應補償及設計	3	0	0	0	97
13	• Bode 圖 • 極點圖 • 奈氏穩定分析 • 頻率響應補償及設計	3	0	0	0	97
14	• 離散時間系統的狀態空間說明 • 狀態空間的解 • 系統轉移矩陣	3	0	0	0	97
15	• 離散時間系統的狀態空間說明 • 狀態空間的解 • 系統轉移矩陣	3	0	0	0	97
16	• 離散時間系統的狀態空間說明 • 狀態空間的解 • 系統轉移矩陣	3	0	0	0	97
17	• 可控制 • 可觀察 • 狀態迴授設計 • 狀態判斷	3	0	0	0	97
18	• 可控制 • 可觀察 • 狀態迴授設計 • 狀態判斷	3	0	0	0	97