

KOCW 강의 정보

콘텐츠명	자동제어	교수명	신동원		
학점	3학점	수강대상 학년	3학년		
교재명	동적시스템 자동제어 8판 (Feedback control of dynamic systemes)	저 자	Franklin	출 판 사	한티에듀 (Pearson)
강의 목표	<p>자동제어는, 동적시스템의 수학적 모델링에 기초한 피드백 제어기의 설계 및 응답해석법을 다룬다. 자동제어는 제어시스템에 대한 수학적 모델링과 해석을 할 수 있도록 한다. 또한 제어의 기본개념 및 제어기의 특성에 대하여 학습한다. 근궤적법을 이용하여 제어기를 설계할 수 있도록 하고 주파수영역에서 제어기를 설계할 수 있도록 한다.</p>				
강의 설명	<p>현재의 자동제어 교재가 이론적, 수식적으로 접근하다 보니, 학생들이 이해하기가 난이한 점이 없지 않아 있다. 이에 본 콘텐츠 개발을 통해 교재의 내용 외에 해당 내용의 실제적인 사례와 역사적인 고찰을 같이 설명하여 자동제어에 대한 학생들의 이해를 돕고자 한다.</p>				