

1. 質量・バネ・ダンパ系

(1)

(2)

<u>計算スペース</u>		
$\zeta =$	$\omega_n =$	$K =$

(3)

(4)

2. システムの解析や制御系の設計

(1)

安定 ・ 安定限界 ・ 不安定 （どれかに丸をつける）
<u>理由</u>

(2)

$G_2(s) =$
<u>理由</u>

(3)

$y(t) =$
<u>理由</u>

(4)

(A)	$\omega_g =$	$P_m =$
(B)	$\omega_g =$	$P_m =$
(C)	$\omega_g =$	$P_m =$
<u>理由</u>		

3. 磁気浮上系の制御

(1)

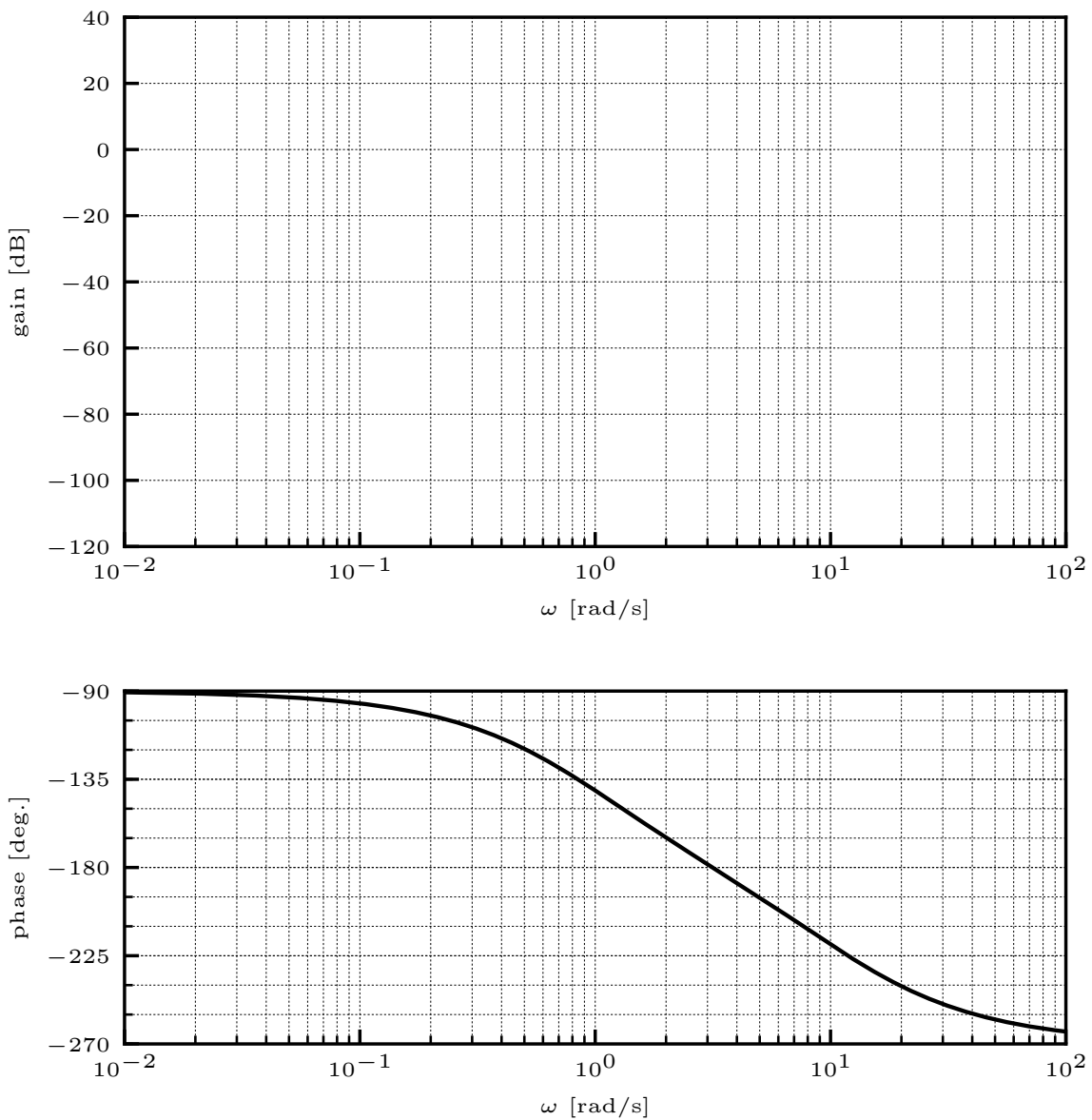
(2)

(3)

(4)

4. ボード線図の折れ線近似と安定余裕

(1) (各要素についての線を点線か破線, $P(s)$ の線を実線で。どの線がどの要素のものかわかるように)



(2)

$\omega_g =$	$\omega_p =$
$P_m =$	$G_m =$

(3)

$K =$	$T =$
<u>理由</u>	