

2025 年度

メカニカルデザインコース

レポート

準 備 資 料

学籍番号：20*****

氏名：名無権平

1 式や図の記述方法

1.1 式の記述例

$$\begin{cases} u(t) = k_c \left(k_1(t)e(t) + \int_0^t k_2(t)e(\tau)d\tau \right) \\ k_1(t) = k_p(t) + \alpha_1 k_i(t) \\ k_2(t) = \alpha_2 k_i(t) \\ k_p(t) = e^2(t), \dot{k}_i(t) = e^2(t) \end{cases} \quad (1)$$

ここで、 α_1 と α_2 はある正定数である。

(1) 式は、P ゲインを $k_1(t)$ で、I ゲインを $k_2(t)$ で調整する一種の適応的パラメータ調整則を持つ PI 制御法である。 α_1 と α_2 は、設計パラメータとして選ぶことができる。

1.2 図の表示例 1

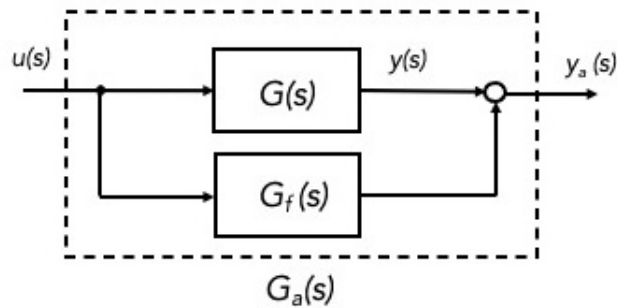


Fig. 1: 図の表示

1.3 図の表示例 2

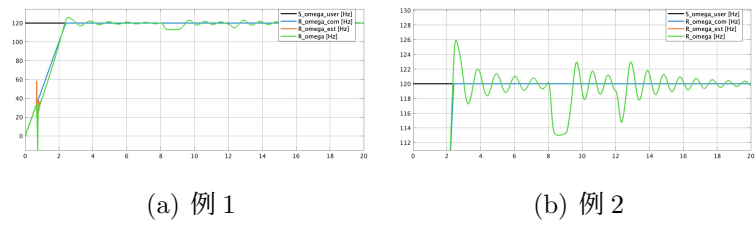


Fig. 2: 横並びでも図の表示できるよ