



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Projektowanie układów regulacji

Przedmiot

Kierunek studiów

Automatyka i robotyka

Studia w zakresie (specjalność)

-

Poziom studiów

pierwszego stopnia

Forma studiów

niestacjonarne

Rok/semestr

3 / 5

Profil studiów

ogólnoakademicki

Język oferowanego przedmiotu

polski

Wymagalność

obieralny

Liczba godzin

Wykład

8

Laboratoria

18

Inne (np. online)

0

Ćwiczenia

0

Projekty/seminaria

0

Liczba punktów ECTS

3

Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr inż. Piotr Sauer

email: piotr.sauer@put.poznan.pl

Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki

ul. Piotrowo 3A, Poznań

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr hab. inż. Maciej Marcin Michałek, prof. PP

email: maciej.michalek@put.poznan.pl

tel. 665-2848 Wydział Automatyki, Robotyki i

Elektrotechniki ul. Piotrowo 3A, Poznań

Wymagania wstępne

Student rozpoczynający przedmiot powinien posiadać podstawową wiedzę z zakresu projektowania, analizy i implementacji (przynajmniej w środowisku symulacyjnym Matlab-Simulink) układów regulacji automatycznej dla systemów SISO w kontekście podstawowych zadań sterowania, posiadać wiedzę na temat budowy, wykorzystania i własności regulatorów oraz filtrów liniowych, umiejętność wykorzystania transformat Laplace'a i Laurent'a, umiejętność opisu dynamiki systemów w przestrzeni stanu i w postaci wejściowo-wyjściowej; powinien znać i umieć stosować podstawowe metody analizy stabilności dla układów liniowych i nieliniowych oraz aproksymować układy nieliniowe w otoczeniu punktu pracy, umieć implementować i testować schematy blokowe układów dynamicznych w środowisku Matlab-Simulink. Ponadto student powinien umieć korzystać z podstawowych technik informacyjno-komunikacyjnych, umieć pozyskiwać informacje ze wskazanych źródeł, a także powinien wykazywać gotowość do podjęcia współpracy w ramach zespołu.



Cel przedmiotu

Systematyzacja i poszerzenie zagadnień związanych z projektowaniem struktur układów sterowania oraz zagadnień związanych z doбором parametrów projektowych bloków funkcjonalnych obwodów regulacyjnych dla systemów dynamicznych liniowych i nieliniowych w kontekście różnych typów zadań sterowania definiowanych w warunkach praktycznych; przedstawienie fundamentalnych ograniczeń dotyczących problemu projektowania układów regulacji; wprowadzenie i omówienie stosowalności wybranych metod projektowych dla wybranych problemów sterowania; wypracowanie umiejętności świadomego i konstruktywnego wykorzystania poznanych metod projektowych do różnych zadań regulacji oraz oceny jakości pracy powstałych systemów sterowania.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

1. Systematyzacja i pogłębiona wiedza w zakresie projektowania struktury i bloków funkcjonalnych układów sterowania ze sprzężeniem zwrotnym i wyprzedzającym dla różnych rodzajów zadań sterowania i w kontekście różnych kryteriów jakościowych definiowanych z uwzględnieniem praktycznych warunków pracy takich układów. [K1_W1],[K1_W14],[K1_W17]
2. Znajomość fundamentalnych ograniczeń dotyczących projektowania układów sterowania ze sprzężeniem zwrotnym i ich konsekwencji dla uzyskiwanej jakości sterowania. [K1_W12],[K1_W14]
3. Rozszerzona wiedza na temat wybranych technik wykorzystania modeli obiektów do celów projektowania bloków funkcjonalnych układów sterowania oraz rozszerzona wiedza na temat sposobów implementacji podstawowych bloków funkcjonalnych układów regulacji. [K1_W1],[K1_W17]
4. Znajomość praktycznych technik modyfikacji własności regulacyjnych i możliwości funkcjonalnych obwodów sterowania metodą 'add-on'. [K1_W17],[K1_W19]

Umiejętności

1. Rozróżnianie typów zadań sterowania stawianych w praktycznych układach regulacji na podstawie postawionego problemu oraz umiejętność określenia i krytycznej oceny wymagań jakościowych dla tych zadań. [K1_U24]
2. Dobór/wyprowadzanie struktury układu regulacji i jego bloków funkcjonalnych dla postawionego problemu sterowania i dla zadanego typu dynamiki obiektu. Ocena trudności praktycznej realizacji oraz fundamentalnych ograniczeń zaprojektowanego układu i świadomy wybór rozwiązań kompromisowych. [K1_U22],[K1_U24],[K1_U29]
3. Implementacja zaprojektowanego układu sterowania w układzie szybkiego prototypowania i ocena uzyskanej jakości sterowania na podstawie różnych kryteriów jakościowych. [K1_U9],[K1_U24]

Kompetencje społeczne

1. Umiejętność pracy w zespole oraz świadomość pozatechnicznych skutków podejmowanych decyzji projektowych w obszarze automatycznych układów regulacji. [K1_K2],[K1_K3]
2. Świadomość konieczności profesjonalnego podejścia do zagadnień technicznych i krytycznej oceny dokonywanych wyborów projektowych. [K1_K5],[K1_K1]



Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

A) W zakresie wykładów weryfikowanie założonych efektów kształcenia realizowane jest poprzez ocenę wiedzy studentów podczas pisemnego zaliczenia końcowego w formie testu wyboru. Test zawiera 20-30 pytań, każde z czterema odpowiedziami (A, B, C, D), z których zawsze dwa są poprawne i dwa fałszywe. Wybór dwóch poprawnych odpowiedzi daje 1 punkt za dane pytanie; wybór jednej poprawnej i jednej fałszywej daje 0 punktów za dane pytanie; wybór jednej odpowiedzi poprawnej i brak drugiej odpowiedzi skutkuje przyznaniem 0,5 punktu za dane pytanie (pozostałe wybory dają 0 punktów za dane pytanie). Ocena dostateczna z testu wymaga zdobycia ponad połowy maksymalnej liczby punktów. Wynik testu determinuje ocenę OT, która wraz z oceną z laboratorium OL pozwala na wyznaczenie oceny końcowej OK zgodnie ze wzorem: $OK = OT * 0,7 + OL * 0,3$ (zaokrąglanej do skali ocen). $OK < 3,0$ skutkuje oceną niedostateczną.

B) W zakresie zajęć laboratoryjnych weryfikowanie założonych efektów kształcenia realizowane jest poprzez bieżącą ocenę postępów w nauce, a także przez końcową ocenę jakości działania zaprojektowanego układu sterowania, ocenę pisemnego raportu z realizacji postawionego zadania, a także ocenę odpowiedzi na pytania merytoryczne związane z wykonanym zadaniem.

Treści programowe

Program przedmiotu obejmuje następujące zagadnienia: - klasyfikacja zadań i celów sterowania stawianych układom regulacji w warunkach praktycznych, ich cechy i przykłady praktyczne (stabilizacja i regulacja stałowartościowa, regulacja nadążna, śledzenie trajektorii programowej, ekstremalizacja), - kryteria jakości sterowania w kontekście praktycznych problemów sterowania; sposoby porównywania układów regulacyjnych; stabilność a odporność i jakość sterowania; miary odporności układu regulacji, - analiza technicznych i pozatechnicznych skutków niewłaściwego doboru struktury i parametrów układu sterowania, - projektowanie/dobór struktury układu regulacji oraz jego bloków funkcjonalnych na podstawie postawionego zadania sterowania i własności obiektu sterowania (układy kaskadowe; sprzężenie wyprzedzające od zakłócenia i od sygnału zadanego; filtry wstępne, pomiarowe i wyjściowe; estymatory sygnałów niemierzalnych; korektor efektu 'windup'; blok D regulator vs. sprzężenie tachometryczne); krytyczna ocena możliwych skutków podjętych decyzji projektowych, - obiekty trudne w sterowaniu (z dominującym opóźnieniem, z zerami w RHP, niestabilne z zerami w RHP, z modami słabo tłumionymi, o dynamice wysokiego rzędu, silnie nieliniowe) i metody sterowania takimi obiektami, - fundamentalne ograniczenia związane z projektowaniem układów regulacji (funkcja wrażliwości i komplementarna funkcja wrażliwości, całka Bodego i efekt 'waterbed', skuteczność sprzężenia wyprzedzającego w obecności niepewności modelu, ograniczenia projektowe związane z jakością sterowania w obecności szumów w sprzężeniu zwrotnym, ograniczenia sygnałów sterujących i ograniczenia stanu), - wybrane techniki i metody projektowania oraz parametrycznej syntezy układów regulacji (świadomy dobór bloków funkcjonalnych regulatorów liniowych, metoda połówkowa redukcji modeli, metoda IMC/SIMC, regulatory dla obiektów z dominującym opóźnieniem, regulator 2DOF w strukturze RST, metoda lokowania biegunów i redukcji wpływu zer transmitancji układu zamkniętego, metody autostrojenia regulatorów, projektowanie sprzężenia wyprzedzającego pełnego i częściowego), - projektowanie i implementacja generatorów sygnałów zadanych metodą 'add-on', - podstawowe zasady



projektowania i implementacji regulatorów dyskretnych dla ciągłych obiektów sterowania, - wybrane zagadnienia estymacji niemierzalnych sygnałów w układzie sterowania, - przykłady rozwiązywania problemów projektowych w obszarze układów regulacji automatycznej.

Metody dydaktyczne

A) Wykłady: prezentacja multimedialna (slajdy) dodatkowo ilustrowana przykładami podawanymi i analizowanymi na tablicy.

B) Ćwiczenia laboratoryjne: wykonywanie zadań programistyczno-symulacyjnych i szybkiego prototypowania przez 2- lub 3-osobowe zespoły studenckie w tematyce podanej przez prowadzącego - ćwiczenia praktyczne.

Literatura

Podstawowa

[1] Control system design, G. C. Goodwin, S. F. Graebe, M. E. Salgado, Prentice Hall, 2001

[2] Advanced PID control, K. J. Astrom, T. Hagglund, ISA, 2006

[3] Feedback control. Linear, nonlinear and robust techniques and design with industrial applications, S. J. Doods, Springer, 2015

Uzupełniająca

[4] Multivariable control design. Analysis and design, S. Skogestad, I. Postlethwaite, Wiley, 2005 [5]

Computer-controlled systems. K. J. Astrom, B. Wittenmark, Prentice Hall, 1997

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

| | Godzin | ECTS |
|--|--------|------|
| Łączny nakład pracy | 75 | 3,0 |
| Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem | 26 | 1,0 |
| Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych, testowanie programów poza zajęciami, przygotowanie raportu końcowego z drugiej części ćwiczeń laboratoryjnych, przygotowanie do zaliczenia laboratorium, przygotowanie do zaliczenia wykładu i udział w teście zaliczeniowym) ¹ | 49 | 2,0 |

¹ niepotrzebne skreślić lub dopisać inne czynności