

Control Theory - opis przedmiotu

Informacje ogólne	
Nazwa przedmiotu	Control Theory
Kod przedmiotu	06.0-WE-ELEKTP-CT-Er
Wydział	Wydział Informatyki, Elektrotechniki i Automatyki
Kierunek	Elektrotechnika
Profil	ogólnoakademicki
Rodzaj studiów	Program Erasmus pierwszego stopnia
Semestr rozpoczęcia	semestr zimowy 2017/2018

Informacje o przedmiocie	
Semestr	4
Liczba punktów ECTS do zdobycia	5
Typ przedmiotu	obowiązkowy
Język nauczania	angielski
Sylabus opracował	dr hab. inż. Andrzej Janczak, prof. UZ

Formy zajęć					
Forma zajęć	Liczba godzin w semestrze (stacjonarne)	Liczba godzin w tygodniu (stacjonarne)	Liczba godzin w semestrze (niestacjonarne)	Liczba godzin w tygodniu (niestacjonarne)	Forma zaliczenia
Wykład	30	2	-	-	Zaliczenie na ocenę
Laboratorium	30	2	-	-	Zaliczenie na ocenę

Cel przedmiotu

Basic knowledge of analysis and synthesis of continuous and discrete control systems in the time and frequency domains, engineering skills in designing linear control systems, choice of controller type, tuning a control loop, analysis and synthesis of nonlinear control systems.

Wymagania wstępne

Mathematical analysis, Numerical methods, Mathematical foundations of engineering.

Zakres tematyczny

Introduction. Control loop basics. Open-loop control, closed-loop control, disturbance compensation. Control tasks, classification of control systems.

Linear continuous control systems. Characterization of systems dynamics in the time and frequency domains. State space representation of system dynamics. Equilibrium points, state trajectories, phase portraits. Basic dynamic elements. Interconnection of subsystems.

Analysis of linear continuous control systems. Stability of linear continuous systems. Stability definitions. Stability criteria. Control specifications. Measures of control system performance. Methods of improving system performance. PID controllers. Choice of controller type. Tuning PID control systems. Controllability and observability. State observers. State feedback control systems.

Discrete-time control systems. Computer control systems. Digital control. Signal sampling and quantization. Discrete-time models of continuous-time systems. Characterization of discrete-time systems dynamics in the time and frequency domains. State space representation of discrete-time system. Stability of discrete-time systems. Discrete PID controllers.

Nonlinear control systems. Basic nonlinear elements. Linearization. Describing function method. Phase plane method. Stability of nonlinear continuous control systems. First Lyapunov method. Second Lyapunov method. Nonlinear controllers. On-off control.

Computer-aided analysis and synthesis of control systems. Control System Toolbox. Simulink. Fuzzy Logic Toolbox.

Metody kształcenia

Lecture, laboratory exercises.

Efekty uczenia się i metody weryfikacji osiągnięcia efektów uczenia się

Opis efektu	Symbolce efektów	Metody weryfikacji	Forma zajęć
Knows control systems classification		test	- Wykład - Laboratorium
Is able to design control continuous systems using PID controllers and state-space feedback controllers		test	- Wykład - Laboratorium

Opis efektu	Symbole efektów	Metody weryfikacji	Forma zajęć
Is able to describe and analyse linear control systems using transfer functions, frequency characteristics, time responses, and state-space representation		• test	• Wykład • Laboratorium
Knows stability analysis methods and control performance indices		• test	• Wykład • Laboratorium
Knows mathematical representations of nonlinear systems, and their stability analysis methods		• test	• Wykład • Laboratorium
Knows mathematical representations of discrete linear systems and their stability analysis methods		• test	• Wykład • Laboratorium
Is able to design control systems using discrete PID controllers and discrete state-space feedback controllers		• test	• Wykład • Laboratorium

Warunki zaliczenia

Lecture – the main condition to get a pass are sufficient marks in written tests.

Laboratory – the passing condition is to obtain positive marks from all laboratory exercises

to be planned during the semester.

Calculation of the final Grade: lecture 50% + laboratory 50%

Literatura podstawowa

1. Nise N. S., *Control Systems Engineering*, John Wiley & Sons, Holboken, 2003
2. Ogata K., *Modern Control Engineering*, Prentice Hall, Upper Saddle River, 2002.
3. Sontag E. D. *Mathematical Control Theory*, Springer, Berlin, 1998

Literatura uzupełniająca

1. Control System Toolbox™ User's Guide, The MathWorks, Inc., 2015.
2. Simulink® User's Guide, The MathWorks, Inc., 2015.

Uwagi

Zmodyfikowane przez dr hab. inż. Andrzej Janczak, prof. UZ (ostatnia modyfikacja: 06-04-2017 15:34)

Wygenerowano automatycznie z systemu SylabUZ