TEORIA SISTEMELOR

CUPRINSUL CURSULUI (2020/2021)

Capitolul I. SISTEME DINAMICE. TERMINOLOGIE - 1

§.1.1. Conceptul de sistem. Conceptul de semnal - 1

- 1. Ce este un sistem? Ce este un semnal? 1
- 2. Sistem dinamic 4
- 3. Aspectul cauzal 5
- 4. Subsisteme. Conexiuni de subsisteme. Separabilitate. 6
- 5. Tipuri de semnale în tehnică 8
- 6. De la semnale, sisteme și teoria sistemelor la automatizări 11

§.1.2. Tipuri de semnale. Caracterizarea semnalelor în domeniul operațional - 15

- 1. Semnale deterministe și semnale aleatoare 15
- 2. Semnale standard 15
 - A. Semnale standard în timp continuu 16
 - B. Semnale standard în timp discret 19
- 3. Reprezentarea semnalelor în domeniul imaginilor 20
 - A. Reprezentarea semnalelor în timp folosind transformata Laplace 20
 - B. Reprezentarea semnalelor în timp discret folosind transformata z 22
 - C. Tabele de transformare 25
- 4. Spectrele semnalelor în timp continuu 26
 - A. Semnale periodice 26
 - B. Semnale neperiodice 29
- Semnale armonice reale şi semnale armonice complexe
 32
- 6. Semnale armonice numerice (dgitale) 33
- 7. Spectrele semnalelor în timp discret 34
- 8. Sinopsis referitor la secțiunile 4 și 7) 36

§.1.3. Efecte ale eşantionării – 36

- 1. Efectul alias 36
- Operația folding (de pliere). Teorema lui Shannon și teorema Nyquist-Shannon - 38
- 3. Filtre anti-alising și reconstrucția semnalelor 41

§.1.4. Descrierea sistemelor. Regimuri de funcționare – 43

- Modele matematice intrare-ieşire şi modele matematice intrare-stare-ieşire – 43
- 2. Clasificarea sistemelor 48
- 3. Identificare. Realizare fizică 50
- 4. Punct de funcționare. Regimuri de funcționare.
 Clasificări ale regimurilor de funcționare. 52

Capitolul II. STRUCTURI ELEMENTARE DE CONDUCERE A PROCESELOR - 57

§.2.1. Sisteme de comandă și sisteme de reglare - 57

- Problematica conducerii proceselor. Comandă şi reglare – 57
 - A. Problematica conducerii unui proces 57
 - B. Structura de conducere în circuit deschis -57
 - C. Mărimi perturbatoare 58
 - D. Principiul reglării. Structura de conducere în circuit închis 59
- 2. Funcțiile unui sistem de reglare 60
- 3. Indicatori de calitate asociați funcției de reglare 63
- 4. Elemente de măsurare 65
- §.2.2. Gradele de libertate ale structurilor de reglare 66
- §.2.3. Structuri de reglare cu regulatoare PID 69

Capitolul III. SISTEME LINIARE - 76

- §.3.1. Matrice și funcții de transfer 76
- §.3.2. Caracterizarea STC -79
- 1. Modele matematice intrare-ieşire (MM-II) 79
 - A. Forme canonice 79
 - B. Impedanța operațională 81
 - C. Dependența intrare-ieșire pentru un sistem SISO pentru condiții inițiale nenule 83
 - D. Polii și zerourile unui sistem evidențiați în funcția de transfer - 84
- 2. Modele matematice intrare-stare-ieșire pentru STC liniare 85
 - A. Forme canonice 85
 - B. Abordarea în domeniul operațional 87
 - C. Abordarea în domeniul timp 88
- 3. Elemente de transfer tipizate liniare 89

§.3.3. Caracterizarea sistemelor în timp discret - 93

- Sisteme liniare în timp discret, invariante în timp redate prin MM-ISI – 93
 - A. Abordarea în domeniul timp 93
 - B. Abordarea în domeniul imaginilor (operațional) -96
- 2. Sisteme liniare în timp discret, invariante în timp redate prin MM-II 97
 - A. Abordarea în domeniul timp 97
 - B. Abordarea în domeniul imaginilor (operațional) –
 - C. Implementarea legilor de reglare numerică 99
 - D. Sisteme cu răspuns la impuls în timp finit 99

§.3.4. Modelele matematice ale conexiunilor de sisteme – 102

- 1. Stabilirea MM-ISI pentru conexiunile fundamentale 102
- 2. Algebra schemelor bloc (MM-II) 103
- 3. Regula lui Mason (MM-II) 106

§.3.5. Discretizarea sistemelor în timp continuu - 110

- 1. Tipuri de probleme de discretizare 110
- 2. Metode de discretizare 110
 - A.Obținerea realizării invariante la semnal treaptă în domeniul timp 110
 - B. Obținerea realizării invariante la semnal treaptă în domeniul operational - 112
 - C.Discretizarea prin aproximare folosind metode de substituție 114

Utilizarea metodelor de discretizare în cazul sistemelor de reglare numerică – 117

4. Despre jitter, cu referire la implementarea regulatoarelor numerice - 121

§.3.5. Realizări sistemice - 124

- 1. Asocierea unei realizări sistemice unui sistem dat printr-o funcție de transfer 124
- 2. Realizări sistemice standard 125
- 3. Asocierea de realizări sistemice pe baza schemelor bloc-128
- 4. Transformări de stare 131

Capitolul IV. ELEMENTE DE ANALIZĂ A SISTEMELOR LINIARE - 133

§.4.1 Regimul permanent constant - 133

- 1. MM pentru regimul permanent constant pentru STC 133
- 2. MM pentru regimul permanent constant pentru STD 135
- Regimul permanent constant pentru sisteme hibride -136

§.4.2. Regimul permanent armonic – 137

- 1. Caracteristici de pulsație și caracteristici Bode 127
- 2. Domeniul de reprezentare a caracteristicile Bode 141
- 3. Principiul de construcție a caracteristicilor Bode $\,-\,141$
 - A. Principiul construcției 141
 - B. Caracteristici Bode pentru elemente de transfer tipizate 143

4. Tipuri de probleme care folosesc caracteristici Bode - 146

- A. Filtre 146
- B. Definirea unor indicatori de calitate ai sistemelor cu ajutorul caracteristicilor Bode 147

§.4.3. Stabilitatea sistemelor - 148

- 1. Conceptul de stabilitate 148
- 2. Criteriul rădăcinilor 151

- 3. BIBO stabilitatea sistemelor liniare, Criteriul răspunsului la impuls. 153
- 4. Criterii de stabilitate 154
 - 4.1. Criteriul de stabilitate Hurwitz 155
 - 4.2. Criteriul de stabilitate Jury 158
 - 4.3. Criteriul de rezervei de fază 159

§.4.4. Accesibilitatea și controlabilitatea sistemelor – 161

- 1. Conceptul de controlabilitate 161
- 2. Criteriul de controlabilitate al lui Kálmán 161
- 3. Alte criterii de controlabilitate 163
- 4. Controlabilitatea proceselor discretizate (r.i.s.t.) 164

§.4.5. Observabilitatea sistemelor – 165

- 1. Conceptul de observabilitate 165
- 2. Criteriul de observabilitate al lui Kálmán 166
- 3. Alte criterii de observabilitate 167
- 4. Observabilitatea proceselor discretizate (r.i.s.t.) 168

Anexe

Tabele de transformare