Organizácia predmetu

Modelovanie a riadenie systémov (ZS, ak.r. 2021/2022)

Anotácia predmetu:

Kybernetika a jej význam. Statické a dynamické vlastnosti procesov. Kybernetický model procesu. Prenosová funkcia. Prechodové charakteristiky. Frekvenčné modely procesov. Stavové modely procesov. Stabilita systémov. Riadenie procesov – základný princíp kybernetiky. Základná štruktúra regulátorov PID štruktúra. Návrh optimálnych parametrov PID regulátorov. Problémy pri implementácii PID algoritmov. Korekčné členy s fázovým predstihom a zaostávaním. Návrh parametrov korekčných členov. Vlastnosti regulačných obvodov s korekčnými členmi.

Garant predmetu: prof. Ing. Ján Murgaš, PhD.

Predmet patrí medzi povinné predmety a študent po absolvovaní získa 6 kreditov. Týždenný rozsah predmetu: prednášky: 2 h, cvičenia: 2 h

Výsledky vzdelávania (ECTS):

Študent po absolvovaní predmetu disponuje základnými vedomosťami o modelovaní a riadení dynamických systémov z hľadiska Kybernetiky ako vednej disciplíny. Pozná lineárne dynamické systémy a nástroje na ich modelovanie a analýzu. Je schopný analyzovať základné regulačné obvody a navrhovať parametre regulátorov. Získané vedomosti a zručnosti sú nevyhnutným základom pre ďalšiu prácu v oblastiach ako teória systémov a teória riadenia.

Predmet zabezpečujú:

Ing. Marián Tárník, PhD. (prednášky, cvičenia) prof. Ing. Ján Murgaš, PhD. (prednášky)

Google Classroom v rámci STUBA GSuite:

Kód triedy: 5eyahqu

GitHub:

https://github.com/PracovnyBod/MRS

Podmienky absolvovania predmetu:

- 1. Aktívna účasť na vyučovacom procese.
- 2. Počas semestra je možné získať max. 60 bodov, pričom pre splnenie podmienok pre vykonanie skúšky je potrebných 16 bodov.
- 3. Je potrebná účasť na záverečnej skúške, je možné získať max. 40 bodov.

Priebežné hodnotenie študentov počas semestra:

- Priebežná práca/účasť na cvičeniach: 12 bodov
- Vypracovanie referátov (zadaní): 18 bodov, konkrétne:
 - Referát prvý: 8 bodovReferát druhý: 10 bodov
- Semestrálna písomka: 30 bodov, pričom:
 - Bude vopred stanovená možnosť dvoch termínov semestrálnej písomky (možnosť odmietnuť hodnotenie prvého termínu). Riadny termín semestrálnej písomky v 8. týždni, opravný termín semestrálnej písomky v 12. týždni.

Harmonogram semestra

Týždeň	Prednáška	Cvičenie
1.	Úvod, príklady dynamických systémov, diferenciálne rovnice (fyzikálny pohľad).	Pojem statický (odporový delič) a dynamický systém (RC filter), algebraická rovnica, diferenciálna rovnica (intuitívne), kreslenie grafov/časových závislostí vo všeobecnosti
2.	Diferenciálne rovnice – analytické riešenie, numerické riešenie (s využitím výpočtovej techniky)	Diferenciálne rovnice – analytické a numerické riešenie (princíp použitia ODE solvera)
3.	Laplaceova transformácia	Kyvadlo – zostavenie numerickej simulácie (práca v Simulinku)
4.	Prenosové funkcie, statické a dynamické vlastnosti systémov, charakteristiky systémov	Softvérové nástroje (doplnenie tém z predchádzajúceho): MATLAB – control toolbox, Simulink, ODE solvre, Python.
5.	Prenosové funkcie, stabilita lineárnych dynamických systémov	Práca na zadaní: Meranie prevodovej charakteristiky
6.	Opis systémov v stavovom priestore	Práca na zadaní: Meranie prevodovej charakteristiky, voľba pracovných bodov
7.	Opakovanie pred semestrálnou písomkou (časová rezerva pre dokončenie tém)	Príklady k témam: Diferenciálne rovnice, Prenosové funkcie, Laplaceova transformácia, charakteristiky vs TF
8.	Semestrálna písomka	Práca na zadaní: Meranie prechodových charakteristík
9.	Úvod do Kybernetiky (veda o riadení), riadenie systémov/procesov vo všeobecnosti, PID regulátor (princíp, výber štruktúry, kvalita)	Práca na zadaní: Meranie prechodových charakteristík – parametre K a T $\operatorname{pre} \operatorname{SS1R}$
10.	PID regulátor (kvalita, metódy návrhu - výber)	PID regulátor: príklady v nadväznosti na prednášku
11.	Korekčné členy – význam a príklady návrhu (výber)	PID alebo Korekčné členy – príklady
12.	Opakovanie pred skúškou, priestor na opravný termín semestrálnej písomky	Riešenie príkladov so všetkých tém – opakovanie pred skúškou