



Planul cursului	
Saptamana 01 = Introducere in sisteme automate de reglaj (1 ora) □ Ora 01 = Introducere si definitii.	
Saptamana 01 = Modelarea sistemelor dinamice (3 ore) Ora 02 = Modelarea sistemelor mecanice plecand de la ecuatia de miscare. Ora 03 = Modelarea sistemelor electrice, electromecanice, termice sau de curgere. Ora 04 = Linearizarea si scalarea sistemelor	
Saptamana 02 = Raspunsul dinamic al sistemelor (4 ore) Ora 05 = Rolul transformatei Laplace Ora 06 = Efectul locatiei polilor in planul complex Ora 07 = Stabilitatea sistemelor Ora 08 = Analiza pe calculator. Metode de proiectare asistata de calculator.	
Saptamana 03 = Proprietatile sistemelor de control cu reactie (4 ore) Ora 09 = Caracteristicile unui control cu reactie Ora 10 = Control clasic P, I, D Ora 11 = Urmarirea unei referinte variabile. Ora 12 = Control digital. Efectele digitizarii.	
Sisteme Automate de Control *** Plan	3

Planul cursului
Saptamana 04 = Proiectare cu metoda locului radacinilor (4 ore)
□ Ora 13 = Definirea metodei locului radacinilor.
□ Ora 14 = Reguli pentru desenarea locului radacinilor
□ Ora 15 = Compensarea sistemelor automate de control
□ Ora 16 = Exemple de proiectare avansata derivate din metoda locului radacinilor
Saptamana 05+06 = Proiectarea pe baza raspunsului in frecventa (6 ore)
□ Ora 17 = Recapitulare: Raspunsul in frecventa al sistemelor si diagramele Bode.
 Ora 18 = Stabilitatea sistemelor automate de control (Nyquist, limite)
□ Ora 19 = Observatii finale stabilitate
□ Ora 20 = Proiectarea sistemelor PD + Proiectarea sistemelor cu avans de faza.
□ Ora 21 = Projectarea sistemelor PI + Projectarea sistemelor cu intarziere de faza.
 □ Ora 21 = Prolectarea sistemelor P1 + Prolectarea sistemelor cu intarziere de faza. □ Ora 22 = Consideratii practice legate de proiectare.
Tota 22 = Consideratii practice legate de profectare.
Saptamana 06+07 = Proiectarea cu ajutorul variabilelor de stare (6 ore)
Ora 23 = Transformarea ecuatiilor diferentiale in ecuatii de stare. Forme Canonice.
□ Ora 24 = Proiectarea legii de control.
□ Ora 25 = Introducerea referintei. Observatii asupra zero-urilor din sistem.
 Ora 26 = Alegerea polilor pentru o proiectare buna. Ora 27 = Estimatori si control cu estimare.
☐ Ora 28 = Control integral si urmarire robusta ("robust tracking").
Total Est = Control integral of armanic robusta (robust tracking).
Sisteme Automate de Control *** Plan 4
Sisteme Automate de Control Plan



Planul cursului

Cursul urmareste lucrarea

"Feedback Control of Dynamic Systems"

Gene F. Franklin, J. David Powell, Abbas Emami-Naeini

Editura Prentice Hall;

□ Editia 4-a (15 ianuarie 2002) ISBN 0130323934 □ Editia 5-a (10 noiembrie 2005) ISBN 0131499300 □ Editia 6-a (03 octombrie 2009) ISBN 0136019692

Sisteme Automate de Control *** Plan

5



Planul cursului

Sistemul de evaluare:

 Temă de casă, săptămânale (6 teme x 4 pct)
 24%
 (2.40)

 Laborator (6 referate x 5 pct, prezenta)
 30%
 (3.00)

 Examen final (teorie + probleme)
 50%
 (3.00+2.00=5.00)

- Opţional, se pot obţine pană la 10% dintr-un referat de sinteză pe tema "Performanţă versus robusteţe în proiectarea sistemelor automate de control".
- Participarea la curs va fi recompensată în nota finală cu până la 10%.
- Nota minima de promovare este 4.50.

Contact instructor

Conferențiar Dr.Ing. Dorin O. Neacșu

Birou ETTI - III.39

Email dneacsu@etti.tuiasi.ro

Sisteme Automate de Control *** Plan

6