



Kursplan för läsåret 2011/2012  
(Genererad 2011-08-31.)

---

## REGLERTEKNIK, ALLMÄN KURS

### Automatic Control, Basic Course

FRT010

**Antal högskolepoäng:** 7,5. **Betygsskala:** TH. **Nivå:** G2 (Grundnivå, fördjupad).  
**Huvudområde:** Teknik. **Undervisningsspråk:** Kursen kan komma att ges på engelska.  
**Överlappar följande kurs/kurser:** FRT065, FRT081 och FRT110. **Obligatorisk för:** C3, D3, E3, F2, I3, M3, MD3, N3, Pi2. **Kursansvarig:** Professor Tore Hägglund, [tore.hagglund@control.lth.se](mailto:tore.hagglund@control.lth.se) och Professor Bo Bernhardsson, [bo.bernhardsson@control.lth.se](mailto:bo.bernhardsson@control.lth.se), Reglerteknik. **Förutsatta förkunskaper:** Obligatoriska kurser i matematik. **Prestationsbedömning:** Skriftlig tentamen (5 tim), tre laborationer. Vid färre än fem anmälda kan omtentamina ges på muntlig form. **Hemsida:** <http://www.control.lth.se/-kursak/welcomeEDI.html>.

#### Syfte

Syftet med kursen är att ge kunskap om de grundläggande principerna inom reglertekniken. Kursen skall ge insikt om vad man kan åstadkomma med reglering, vilka möjligheter och begränsningar som finns. Kursen behandlar linjära tidskontinuerliga system.

#### Mål

##### *Kunskap och förståelse*

För godkänd kurs skall studenten

- kunna definiera grundläggande reglertekniska begrepp.
- kunna linjärisera olinjära dynamiska modeller.
- kunna beräkna samband mellan dynamiska modeller i form av transientsvar, överföringsfunktioner, differentialekvationer på tillståndsform samt frekvenssvar beskrivna med Bode- eller Nyquistdiagram.
- kunna analysera dynamiska system med avseende på stabilitet, robusthet, stationära egenskaper samt styrbarhet och observerbarhet.
- kunna beräkna implementerbara regulatorer genom diskretisering av analoga regulatorer.

##### *Färdighet och förmåga*

För godkänd kurs skall studenten

- kunna designa regulatorer utgående från givna specifikationer på robusthet och

snabbhet utgående från modeller i form av tillståndsbeskrivning, överföringsfunktion, Bodediagram eller Nyquistdiagram.

- kunna designa regulatorer baserade på kaskadkoppling, framkoppling och dödtdidskompensering.
- kunna utvärdera regulatorer via analys av transient- och frekvenssvar, samt via laborationer på verkliga processer.

*Värderingsförmåga och förhållningssätt*

För godkänd kurs skall studenten

- förstå samband och begränsningar då enkla modeller används för att beskriva komplexa dynamiska system
- visa förmåga till lagarbete och samverkan i grupp vid laborationer.

### **Innehåll**

Inledning. Översikt av reglerteknikens problemställningar och arbetsmetoder. Beskrivning av dynamiska system med hjälp av tidsinvarianta ordinära differentialekvationer, överföringsfunktion, frekvenskurvor, Bode- och Nyquistdiagram. Samband mellan olika representationer. Styrbarhet och observerbarhet. Analys av återkopplade system. Förmågan hos reglersystem att reproducera insignalen och eliminera inverkan av störningar. Stabilitet. Översikt av metoder för stabilitetsundersökning: rotortmetoden och Nyquistkriteriet. Praktisk stabilitet. Fas- och amplitudmarginal. Syntes och implementation av reglersystem. Specifikationer. Reglerprinciper och regulatorstrukturer: PID-regulatorn, kaskadreglering, framkoppling. Syntes av system med given överföringsfunktion: polplacering genom tillståndsåterkoppling och utsignalåterkoppling. Rekonstruktion med Kalmanfilter. Kompensering enligt Nyquist och Bode. Dödtdidskompensering. Exempel på tillämpningar.

### **Litteratur**

Glad T, Ljung L: Reglerteknik – grundläggande teori, Studentlitteratur, 2006 eller

Åström KJ, Murray RM: Feedback systems, Princeton 2008.

Kompendium i Reglerteknik AK - Föreläsningar, Hägglund, T.

Exempelsamling (komp.). Formelsamling (komp.). Laborations PM (komp.).