



LUNDS UNIVERSITET
Lunds Tekniska Högskola

Kursplan för

Flervariabel reglering Multivariable Control

FRTN10, 7,5 högskolepoäng, A (Avancerad nivå)

Gäller för: Läsåret 2015/16

Beslutad av: Utbildningsnämnd B

Beslutsdatum: 2015-04-16

Allmänna uppgifter

Valfri för: B5, C4-ssr, D4-ssr, E4-ra, F4, F4-r, I4, I4-pvs, K5, Pi4-ssr

Undervisningsspråk: Kursen ges på begäran på engelska

Syfte

Att ge kunskap om de grundläggande principerna för reglering av system med flera insignaler och utsignaler. Kursen skall ge insikt om vilka fundamentala begränsningar som finns och hur man kan använda matematisk optimering som ett designverktyg. Kursen behandlar linjära tidskontinuerliga system.

Mål

Kunskap och förståelse

För godkänd kurs skall studenten

- kunna definiera och förklara grundläggande begrepp för system med flera in- och utsignaler.
- kunna översätta och ändamålsenligt välja mellan olika flervariabla systembeskrivningar, särskilt transientsvar, överföringsmatriser och tillståndsbeskrivningar.
- kunna härleda egenskaper hos sammankopplade system från egenskaper hos ingående delmodeller samt att karaktärisera och kvantifiera de olika delsystemens betydelse för helheten.
- kunna formulera villkor på in- och utsignaler till ett reglersystem och relatera dem till villkor på matriserna som beskriver systemet.
- kunna analysera hur processegenskaper sätter gränser för vilka reglertekniska prestanda som går att uppnå

Färdighet och förmåga

För godkänd kurs skall studenten

- självständigt kunna formulera tekniska specifikationer utifrån en förståelse för hur ett regelsystem ska användas och samverka med omgivande miljö
- kunna välja designmetod och modellstruktur samt översätta specifikationer till matematiska optimeringsproblem
- från resultatet av numeriska beräkningar kunna dra slutsatser om rimlighet i modell och specifikationer, samt konsekvenser för systemets samverkan med omgivande miljö

Värderingsförmåga och förhållningssätt

För godkänd kurs skall studenten

- förstå samband och begränsningar då förenklade modeller används för att beskriva en komplex och dynamisk verklighet
- visa förmåga till lagarbete och samverkan i grupp vid laborationer.

Kursinnehåll

Helhetsbild av designprocessen, signalstorlek, förstärkning, stabilitet, känslighet, robusthet, lågförstärkningssatsen, överföringsmatris, överföringsoperator, flervariabla nollställen, icke-minfas-system, störningsmodeller i tidsplanet och frekvensplanet, specifikationer i frekvensplanet, fundamentala begränsningar och målkonflikter, regulatorstrukturer, Youla-parametriseringen, konvexa specifikationer, linjär-kvadratisk optimering av tillståndsåterkoppling och Kalmanfilter, syntes via matrisolikheter.

Kursens examination

Betygsskala: TH

Prestationsbedömning: Skriftlig tentamen (5 tim), tre laborationer. Vid färre än fem anmälda kan en muntlig tentamen ges.

Delmoment

Kod: 0114. **Benämning:** Tentamen.

Antal högskolepoäng: 6. **Betygsskala:** TH. **Prestationsbedömning:** Godkänd tentamen

Kod: 0214. **Benämning:** Laboration 1.

Antal högskolepoäng: 0,5. **Betygsskala:** UG. **Prestationsbedömning:** Godkända förberedelseuppgifter och godkänd genomförd laboration

Kod: 0314. **Benämning:** Laboration 2.

Antal högskolepoäng: 0,5. **Betygsskala:** UG. **Prestationsbedömning:** Godkända förberedelseuppgifter och godkänd genomförd laboration

Kod: 0414. **Benämning:** Laboration 3.

Antal högskolepoäng: 0,5. **Betygsskala:** UG. **Prestationsbedömning:** Godkända förberedelseuppgifter och godkänd genomförd laboration

Antagningsuppgifter

Förutsatta förkunskaper: FRT010 Reglerteknik AK eller FRTN25 Processreglering

Begränsat antal platser: Nej

Kursen överlappar följande kurser: FRT020

Kurslitteratur

- Torkel Glad, Lennart Ljung: Reglerteori - Flervariabla och olinjära metoder,.
- Studentlitteratur, Lund, eller engelsk översättning.

- Control Theory: Multivariable and Nonlinear Methods, Taylor & Francis, 2000, ISBN. 0748408789.
- Kompendium med kompletterande föreläsningar och övningar.

Kontaktinfo och övrigt

Kursansvarig: Docent Anders Robertsson, anders.robertsson@control.lth.se

Kursansvarig: Professor Anders Rantzer, anders.rantzer@control.lth.se

Studierektor: Karl-Erik Årzén, karlerik@control.lth.se

Hemsida: <http://www.control.lth.se/Education/EngineeringProgram/FRTN10.html>

Övrig information: Kursen får ej förekomma i examen tillsammans med FRT020.