

МИНОБРНАУКИ РОССИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
**«БЕЛГОРОДСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
ТЕХНОЛОГИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ им. В.Г. ШУХОВА»**
(БГТУ им. В.Г. Шухова)



« 15 » 05 2015 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА
дисциплины (модуля)

Оптимальные системы
(наименование дисциплины, модуля)

направление подготовки (специальность):

15.03.06 – Мехатроника и робототехника
(шифр и наименование направления бакалавриата, магистра, специальности)

Направленность программы (профиль, специализация):

15.03.06 – Мехатроника и робототехника
(промышленность)
(наименование образовательной программы (профиль, специализация))

Квалификация

бакалавр
(бакалавр, магистр, специалист)

Форма обучения

очная
(очная, заочная и др.)


Институт: Информационных технологий и управляющих систем

Кафедра: Техническая кибернетика

Белгород – 2015

Рабочая программа составлена на основании требований:

- Федерального государственного образовательного стандарта высшего образования 15.03.06 – Мехатроника и робототехника (бакалавриат), приказ Минобрнауки России от 12 марта 2015 г. № 206
- плана учебного процесса БГТУ им. В.Г. Шухова, введенного в действие в 2015 году по направлению подготовки 15.03.06 – Мехатроника и робототехника (бакалавриат).

Составитель (составители): д.т.н., проф.  (В.Г. Рубанов)
(ученая степень и звание, подпись) (инициалы, фамилия)

Рабочая программа согласована с выпускающей кафедрой
Техническая кибернетика
(наименование кафедры)

Заведующий кафедрой: д.т.н., проф.  (В.Г. Рубанов)
(ученая степень и звание, подпись) (инициалы, фамилия)

« 12 » 05 2015 г.

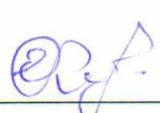
Рабочая программа обсуждена на заседании кафедры

« 12 » 05 2015 г., протокол № 10

Заведующий кафедрой: д.т.н., проф.  (В.Г. Рубанов)
(ученая степень и звание, подпись) (инициалы, фамилия)

Рабочая программа одобрена методической комиссией института

« 15 » 05 2015 г., протокол № 7

Председатель: канд. техн. наук, доц.  (Ю.И. Солопов)
(ученая степень и звание, подпись) (инициалы, фамилия)

1. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Формируемые компетенции			Требования к результатам обучения
№	Код компетенции	Компетенция	
Общепрофессиональные			
1	ПК-3	Способность разрабатывать экспериментальные макеты управляющих, информационных и исполнительных модулей мехатронных и робототехнических систем и проводить их экспериментальное исследование с применением современных информационных технологий	<p>В результате освоения дисциплины обучающийся должен</p> <p>Знать: методы оптимизации динамических систем, критерии оптимизации, подходы к решению задач оптимизации</p> <p>Уметь: применять методику синтеза оптимальных алгоритмов к решению задач оптимизации систем второго порядка</p> <p>Владеть: методологией оптимизации динамических систем и реализацией оптимальных алгоритмов управления на структурном уровне</p>

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Содержание дисциплины основывается и является логическим продолжением следующих дисциплин:

№	Наименование дисциплины (модуля)
1	Математический анализ
2	Алгебра и аналитическая геометрия
3	Математические основы теории управления
4	Математические модели элементов и системы управление
5	Численные методы и оптимизация
6	Вычислительная математика
7	Теория автоматического управления

Содержание дисциплины служит основой для изучения следующих дисциплин:

№	Наименование дисциплины (модуля)
1	Манипуляционные робототехнические системы
2	Мобильные робототехнические системы
3	Проектирование робототехнических систем
4	Научно-исследовательская работа
5	Основы научных исследований

4. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 зач. единицы, 108 часов.

Вид учебной работы	Всего часов	Семестр №7	
		Всего часов	В неделю
Общая трудоемкость дисциплины, час	108	108	
Контактная работа (аудиторные занятия), в т.ч.:	34	34	
лекции	17	17	1
лабораторные	17	17	1
практические			
семинары			
УИРС			
Консультации			
Самостоятельная работа студентов	74	74	
Курсовой проект			
Расчетно-графические задания			
Контрольные работы			
Рефераты			
Другие виды самостоятельной работы			
Вид контроля (зачет, экзамен)	Э (36)	Э (36)	

5. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

4.1 Наименование тем, их содержание и объем

Курс 4 Семестр 7

№ п/п	Наименование раздела (краткое содержание)	Объем на тематический раздел по видам учебной нагрузки, час			
		Лекции	Практические занятия	Лабораторные занятия	Самостоятельная работа
1. Экстремальные задачи оптимального управления					
	Постановка задачи оптимального управления. Понятие о критериях оптимальности. Виды ограничений. Виды функционалов качества. Классификация вариационных задач управления. Задачи Лагранжа, Больца, Майера. Условия трансверсальности в задачах оптимального управления с подвижными концами	4			6
2. Классические методы оптимизации					
	Решение задачи оптимизации с помощью вариационного исчисления. Задачи на условный экстремум. Синтез оптимального регулятора методом вариационного исчисления для системы управления частотой вращения ДПТ	4			6
3. Принцип максимума Понтрягина					
	Геометрическая интерпретация принципа максимума. Методика решения задачи оптимизации с использованием принципа максимума. Синтез	8		6	20

	оптимального управления по быстродействию для объекта второго порядка с передаточной функцией, имеющей действительные корни. Оптимальная траектория на фазовой плоскости, оптимальная структура системы. Системы с нейтральной линейной частью. Уравнения движения и допустимые воздействия. Фазовый портрет. Структура управляющего устройства. Система с неустойчивым объектом.				
4. Метод динамического программирования Беллмана					
	Принцип оптимальности Беллмана. Математическая трактовка принципа. Функциональное уравнение Беллмана	4		2	8
5. Прикладные задачи оптимального управления					
	Синтез оптимальной структуры системы управления с объектом, описываемом передаточной функцией консервативного звена (системы с линейной частью из двух интегрирующих звеньев). Фазовый портрет оптимальной системы. Структура системы. Системы с запаздыванием. Пример системы (следящая системы	6		4	18
6. Обобщение задач оптимизации					
	Оптимальные процессы в линейной системе при ограниченной энергии. Оптимальный процесс при двух управляющих функциях. Оптимальные процессы при ограничениях температуры нагрева. Оптимальные процессы в следящих системах с ограничениями мощности, скорости, тока.	8		5	16
	ВСЕГО	34		17	74

Примечание: в колонку «самостоятельная работа» входят подготовка к лекционным, практическим, лабораторным занятиям, выполнение курсовой работы и подготовка к экзамену.

4.2. Содержание практических (семинарских) занятий

Практические работы не предусмотрены

Курс 1 Семестр №2

4.3. Содержание лабораторных занятий

Лабораторные работы не предусмотрены

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Тема лабораторного занятия	К-во часов	К-во часов СРС
семестр № 7				
1	Экстремальные задачи оптимального управлени. Классические методы оптимизации	Исследование оптимальной системы частоты вращения ДПТ с независимым возбуждением и управлением со стороны якоря	2	4
2	Принцип максимума Понтрягина	Моделирование системы оптимизации успокоения маятника. Задача об упокоения материальной точки.	6	6
3	Метод динамического программирования	Моделирование задачи о коммивояжёре	2	2
4	Прикладные задачи оптимального управления	Моделирование задач оптимизации (зарядка конденсатора, мягкая посадка аппарата на Луну, максимизация скорости в конце разгона)	4	6
5	Обобщение задач оптимизации	Итоговое занятие с проведением коллоквиума	3	2
ИТОГО:			17	20
ВСЕГО:			17	20

6. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ УСПЕВАЕМОСТИ, ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ПО ИТОГАМ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

5.1. Перечень контрольных вопросов (типовых заданий)

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Содержание вопросов (типовых заданий)
1	Экстремальные задачи управления	<ol style="list-style-type: none"> 1. С помощью каких переменных можно характеризовать состояние объекта управления? 2. Что такое допустимое управление? 3. Какая точка на фазовой траектории называется достижимой? 4. Что собой представляет функция цели? 5. В какой форме представляется функционального качества? 6. Какие виды функционалов качества вы знаете? 7. Чем отличаются задачи Лагранжа, Больца и Майера? 8. В чем состоят условия трансверсальности?
2	Классические методы оптимизации	<ol style="list-style-type: none"> 9. Изложите особенности задачи на условный экстремум? 10. Какое уравнение называется уравнением связи? 11. Как задача на условный экстремум сводится к задаче на безусловный экстремум? 12. Приведите уравнение Эйлера-Лагранжа и объясните какие неизвестные функции определяются в результате их решения?
3	Принцип максимума Понтрягина	<ol style="list-style-type: none"> 13. Изложите общую постановку задачи оптимизации и дайте её геометрическую трактовку. 14. Изложите методику решения задачи оптимизации методом Понтрягина. 15. Дайте геометрическую интерпретацию принципа максимума в задаче о быстродействии. 16. Проиллюстрируйте на примере применение принципа максимума. 17. Сформулируйте теорему об n-интервалах.
4	Метод динамического программирования Беллмана	<ol style="list-style-type: none"> 18. В чем состоит принцип оптимальности Беллмана? 19. Дайте математическую трактовку принципа оптимальности Беллмана. 20. Запишите функциональное уравнение Беллмана.
5	Прикладные задачи оптимального управления	<ol style="list-style-type: none"> 21. Приведите примеры постановки прикладных задач оптимального управления. 22. Как определяется линия переключения на фазовой плоскости? 23. В чем особенность задачи об оптимальном управлении объектом, представляющим консервативное звено? 24. В чем особенность оптимального фазового портрета системы с запаздыванием? 25. Изложите методику решения задачи об оптимальном управлении посадкой аппарата на Луну.

5.2. Перечень тем курсовых проектов, курсовых работ, их краткое содержание и объем

Выполнение курсовых работ и курсовых проектов не предусмотрено учебным планом дисциплины.

5.3. Перечень индивидуальных домашних заданий, расчетно-графических заданий

Выполнение индивидуальных домашних заданий и расчетно-графических заданий не предусмотрено учебным планом дисциплины.

5.4. Перечень контрольных работ

Выполнение контрольных работ не предусмотрено учебным планом дисциплины.

6. ОСНОВНАЯ И ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ЛИТЕРАТУРА

6.1. Перечень основной литературы

1. Рубанов В.Г. Теория нелинейных систем автоматического управления. Учебное пособие. Белгород, изд-во БГТУ, 2015.
2. Методы классической и современной теории автоматического управления. Т. 4, Теория автоматизации систем автоматического управления. М., изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2008.

6.2. Перечень дополнительной литературы

1. Пантелеев А.В., Бортакровский А.С., Летова Т.А. Оптимальное управление в примерах и задачах. М: Издательство МАИ, 1996.
2. Васильев О.В., Аргучинцев А.В. Методы оптимизации в задачах и упражнениях, 1999.
3. Ariyur, K.V. and M. Krstic, 2003. Real-Time Optimization by Extremum-Seeking Control. USA, John Wiley & Sons Ins., pp: 230
4. Betts J.T. Practical methods for optimal control and estimation using nonlinear programming, 2010 / SIAM ISBN10/ISBN13 : 0898716888/9780898716887 Pages :449
5. Матвеев А.С., Якубович В.А. Оптимальные системы управления: обыкновенные дифференциальные управления. Специальные задачи. Спб., Издательство СпГУ, 2003.
6. Ванько В.И, Ермошина О.В., Кувыргин Г.Н. Вариационное исчисление и оптимальное управление. М: Издательство МГТУ им Н.Э. Баумана, 2006.
7. Галеев Э.М. Оптимизация. Теория. Примеры. Задачи. М: URSS, 2006.
8. Павлов А.А. Синтез релейных систем, оптимальных по быстрдействию. –М., Наука, 1966.
9. Брайсон А., Хью-Ши. Прикладная теория оптимального управления. –М., Мир, 1972.

6.3. Перечень интернет ресурсов

1. Авторские руководства по продуктам MathWorks [Электронный ресурс]: Режим доступа: <http://matlab.exponenta.ru>

7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ

1. АВК 6

2. АВК 31

3. ПЭВМ

4. Программные средства MATCAD, MATLAB.

5. Материально-техническое обеспечение дисциплины

1. Специализированная лаборатория «Теория автоматического управления»;


2. Специализированная лаборатория «Моделирование систем автоматического управления»;

3. Компьютерный класс.

8. УТВЕРЖДЕНИЕ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ

Утверждение рабочей программы без изменений
Рабочая программа без изменений утверждена на 2016/2017 учебный год.
Протокол № 10 заседания кафедры от «16» 05 2016г.


Заведующий кафедрой _____  _____ Рубанов В.Г.
подпись, ФИО

Директор института _____  _____ Белоусов А.В.
подпись, ФИО

8. УТВЕРЖДЕНИЕ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ

Утверждение рабочей программы без изменений
Рабочая программа без изменений утверждена на 2017/2018 учебный год.
Протокол № 11 заседания кафедры от «15» 05 2017г.


Заведующий кафедрой  Рубанов В.Г.
подпись, ФИО

Директор института  Белоусов А.В.
подпись, ФИО

8. УТВЕРЖДЕНИЕ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ

Утверждение рабочей программы без изменений
Рабочая программа без изменений утверждена на 2018/2019 учебный год.
Протокол № 13 заседания кафедры от «01» 06 2018г.

Заведующий кафедрой _____  _____ Рубанов В.Г.
подпись, ФИО

Директор института _____  _____ Белоусов А.В.
подпись, ФИО