**Nazwa przedmiotu:**

Modelowanie i sterowanie rozmyte

**Koordynator przedmiotu:**

dr inż. Ryszard Łagoda, lagoda@isep.pw.edu.pl, tel. +48222345624

**Status przedmiotu:**

Fakultatywny ograniczonego wyboru

**Poziom kształcenia:**

Studia II stopnia

**Program:**

Elektrotechnika

**Grupa przedmiotów:**

Wspólne

**Kod przedmiotu:**

**Semestr nominalny:**

2 / rok ak. 2011/2012

**Liczba punktów ECTS:**

2

**Liczba godzin pracy studenta związanych z osiągnięciem efektów uczenia się:**

**Liczba punktów ECTS na zajęciach wymagających bezpośredniego udziału nauczycieli akademickich:**

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

**Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje w ramach zajęć o charakterze praktycznym:**

**Formy zajęć i ich wymiar w semestrze:**

|  |  |
| --- | --- |
| Wykład:  | 15h |
| Ćwiczenia:  | 0h |
| Laboratorium:  | 0h |
| Projekt:  | 0h |
| Lekcje komputerowe:  | 0h |

**Wymagania wstępne:**

Matematyka, Teoria sterowania

**Limit liczby studentów:**

**Cel przedmiotu:**

Umiejetność tworzenia modeli i algorytmów sterowania rozmytego wybranych układów regulacji.

**Treści kształcenia:**

Wykład: Wstęp do sterowania rozmytego. Elementy teorii zbiorów rozmytych. Teoria wnioskowania przybliżonego. Rodzaje modeli rozmytych; modele Mandaniego; modele Takagi-Sugeno, modele relacyjne, modele globalne i lokalne, modele alternatywne. Modelowanie rozmyte na bazie wiedzy eksperta systemu. Samonastrajające się modele na bazie danych pomiarowych we/wy systemu. Strojenie parametrów modelu rozmytego metodą algorytmów genetycznych. Metody identyfikacji rzeczywistych obiektów sterowania – modele rozmyte wybranych elementów składowych układu sterowania z rzeczywistym obiektem. Zastosowanie teorii zbiorów rozmytych w układach sterowania. Sterowniki rozmyte; projektowanie bazy reguł rozmytych w postaci standardowej sieci neuronowej; wykorzystanie sieci neuronowej do realizacji operacji wyostrzania; sterowniki rozmyte z możliwością uczenia reguł; sterowniki typu Takagi-Sugeno. Regulatory cyfrowe: konwencjonalne a rozmyte. Algorytmy wybranych struktur regulatorów rozmytych. Wskaźniki jakości regulacji. Pojęcie stabilności. Kołowe kryterium stabilności. Zastosowanie teorii hiperstabilności do układów sterowania rozmytego. Opis pakietu Fuzzy Logic Toolbox w programie MATLAB. Synteza sterowania rozmytego wybranego obiektu rzeczywistego dla przyjętych wskaźników jakości regulacji.
Laboratorium:
1. Zapoznanie się z pakietem Fuzzy Logic Toolbox w programie MATLAB,
2. Określenie modeli rozmytych wybranych elementów składowych układu sterowania z rzeczywistym obiektem,
3. Realizacja algorytmów wybranych struktur regulatorów rozmytych,
4. Określenie stabilności układu o sterowaniu rozmytym,
5. Realizacja sterowania rozmytego wybranego obiektu rzeczywistego dla przyjętych wskaźników jakości regulacji.

**Metody oceny:**

**Egzamin:**

**Literatura:**

1. Roland R. Yager, Dimitar P. Filev, Podstawy modelowania i sterowania rozmytego WNT 1995
2. Lachwa A., Rozmyty świat zbiorów, liczb, relacji, faktów, reguł i decyzji, Akademicka Oficyna Wydawnicza EXIT Warszawa 2001

**Witryna www przedmiotu:**

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe