Module Description, available in: EN, FR

Advanced Control

General Information

Number of ECTS Credits

3

Module code

TSM_AdvContr

Valid for academic year

2020-21

Last modification

2018-07-02

Coordinator of the module

Jürg Keller (FHNW, juerg.keller1@fhnw.ch)

Explanations regarding the language definitions for each location:

- Instruction is given in the language defined below for each location/each time the module is held.
- Documentation is available in the languages defined below. Where documents are in several languages, the percentage distribution is shown (100% = all the documentation).
- The examination is available 100% in the languages shown for each location/each time it is held.

	Lausanne			Lugano	Zurich		
Instruction		**X** F 100%			**X** E 100%		
Documentation		**X** F 0%	**X** E 100%		**X** E 100%		
Examination		**X** F 100%			**X** E 100%		

Module Category

TSM Technical scientific module

Lessons

2 lecture periods and 1 tutorial period per week

Entry level competences

Prerequisites, previous knowledge

- Differential equations, Transfer functions
- PID-controller design and implementation incl. anti-windup strategies
- control system structures: feed-forward, cascaded control
- Analysis of feedback control systems (stability, phase/gain margin, performance in time and frequency domain)
- State space models
- Loop shaping controller design
- Linear algebra (Eigenvalue Decomposition)
- It is necessary, that the student has successfully completed 2 semester courses in feedback control

Brief course description of module objectives and content

Model-based controller design is a key technology to control systems with complex dynamics. It was the enabling technology for many innovations in the last decade. In this module, the key elements of the development process are addressed: system identification, LQR/LQG-Controller design and controller implementation. Since there is always model uncertainty, the course ends with an introduction to robust controller design using H-Infinity.

Aims, content, methods

Learning objectives and competencies to be acquired

The student is able to

- completely design a model-based, robust feedback control law, including modelling, parameter estimation, system analysis, controller design and controller implementation
- design a robust H-Infinity optimal controller.

Module content with weighting of different components

- LQR/LQG-Controller design (5W)
  - State space models and their properties, linearization, singular values, realisation theory, basic state feedback control
  - Observer design
  - LQR/LQG controller design with Loop Transfer Recovery (incl. integral controller action), SISO and MIMO-Systems
- Introduction to system identification (4W)
  - Models, design of experiments, signal conditioning
  - Least Square, recursive methods
- Important aspects of controller implementation (2W)
  - Controller discretization, sampling time
  - Quantisation effects
- Robust Control (3W)
  - H-Infinity controller design

Teaching and learning methods

Lectures, exercises, case studies

A self-evaluation exam is provided to check the skills necessary to follow the course

Literature

Assessment

Certification requirements

Module does not use certification requirements

Basic principle for exams

As a rule, all standard final exams are conducted in written form. For resit exams, lecturers will communicate the exam format (written/oral) together with the exam schedule.

Standard final exam for a module and written resit exam

Kind of exam

Written exam

Duration of exam

120 minutes

Permissible aids

Aids permitted as specified below:

Permissible electronic aids

No electronic aids permitted

Other permissible aids

Books, scripts, student’s documents

Special case: Resit exam as oral exam

Kind of exam

Oral exam

Duration of exam

30 minutes

Permissible aids

No aids permitted

Description du module, disponible en: EN, FR

Réglage avancé

Informations générales

Nombre de crédits ECTS

3

Code du module

TSM_AdvContr

Valable pour l'année académique

2020-21

Dernière modification

2018-07-02

Coordinateur/coordinatrice du module

Jürg Keller (FHNW, juerg.keller1@fhnw.ch)

Explications concernant les langues d'enseignement par site :

- Les cours se dérouleront dans la langue définie ci-dessous par lieu/exécution.
- Les documents sont disponibles dans les langues définies ci-dessous. Pour le multilinguisme, voir la répartition en pourcentage (100% = documents complets)
- L'examen est disponible à 100% dans chaque langue sélectionnée pour chaque lieu/exécution.

	Lausanne			Lugano	Zurich		
Leçons		**X** F 100%			**X** E 100%		
Documentation		**X** F 0%	**X** E 100%		**X** E 100%		
Examen		**X** F 100%			**X** E 100%		

Catégorie de module

TSM approfondissement technico-scientifique

Leçons

2 leçons et 1 leçon de pratique par semaine

Compétences préalables

Connaissances préalables, compétences initiales

- Fonctions de transfert
- Synthèse d'un régulateur PID avec implémentation, méthodes anti-windup incluses
- Structures du systèmes réglés : commande apriori (feedforward), commande en cascade
- Analyse des boucles de réglage (stabilité, marges de phase/gain, performance dans les domaines temporel et fréquentiel)
- Modèles dans l'espace d'état
- Synthèse du réglage par «Loop shaping»
- Algèbre linéaire (décomposition en valeurs propres)
- L'étudiant doit avoir suivi au moins deux cours consécutifs de réglage au niveau Bachelor

Brève description du contenu et des objectifs

La synthèse d'un régulateur basée sur un modèle est une technologie clé pour maîtriser les systèmes dynamiques complexes. D'importantes innovations réalisées ces dernières années relèvent de cette technologie. Dans ce module, des éléments importants du processus de développement de tels systèmes seront traités, notamment l'identification de systèmes dynamiques, la synthèse et l'implémentation de régulateurs LQR/LQG. Une introduction a la synthèse H-infini des régulateurs robustes sera donné à la fin du module.

Objectifs, contenus, méthodes

Objectifs d'apprentissage, compétences à acquérir

L'étudiant est capable de…

- mettre au point un réglage complet basé sur un modèle, incluant la modélisation, l'estimation de paramètres, l'analyse du système, la synthèse et l'implémentation du régulateur;
- mettre au point un réglage robuste H-infini.

Contenu des modules avec pondération du contenu des cours

- Synthèse de régulateur LQR/LQG (5S)
  - modèles dans l'espace d'état et ses propriétés, linéarisation autour d'un point de fonctionnement, valeurs singulières, synthèse et réalisation de régulateurs par retour d'état.
  - Synthèse de l'observateu
  - Synthèse de régulateur LQR/LQG avec «Loop Transfer Recovery», (y compris régulateur avec action intégrale) pour systèmes mono- et multivariables (SISO, MIMO)
- Introduction à l'identification des systèmes dynamiques (4S)
  - types des modèles
  - méthode d'estimation par moindres carrés, méthodes récursives
  - conception de l'expérimentation, conditionnement du signal
- Aspects importants de l'implémentation de régulateurs (2S)
  - discrétisation du régulateur temps continu, choix de la période d'échantillonnage
  - effets de la quantification
- Réglage robuste: (3S)
  - H-infini-synthèse de régulateurs

Méthodes d'enseignement et d'apprentissage

Cours magistraux, exercices, études de cas

Un examen d'auto-évaluation est mis à disposition permettant de valider les prérequis nécessaires

Bibliographie

Evaluation

Conditions d'admission

Le module n'utilise pas de conditions d'admission.

Principe pour les examens

En règle générale, tous les examens réguliers de fin de module se déroulent sous forme écrite. Concernant les examens de répétition, leur format (écrit ou oral) sera communiqué par l'enseignant-e en même temps que le calendrier des examens.

Examen de fin de module régulier et examen écrit de répétition

Type de l'examen

Examen écrit

Durée de l'examen

120 minutes

Aides autorisées

Les aides suivantes sont autorisées:

Aides électroniques autorisées

Aucune aide électronique autorisée

Autres aides autorisées

Livres, polycopiés, documents personnels

Cas spécial: examen de répétition oral

Type de l'examen

Examen oral

Durée de l'examen

30 minutes

Aides autorisées

Sans aides