

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ
ТОМСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ (НИ ТГУ)

Факультет инновационных технологий

УТВЕРЖДЕНО:

Декан

С. В. Шидловский

Рабочая программа дисциплины

Адаптивные системы управления

по направлению подготовки / специальности

09.03.02 Информационные системы и технологии

Направленность (профиль) подготовки/ специализация:

Программное и аппаратное обеспечение беспилотных авиационных систем

Форма обучения

Очная

Квалификация

Инженер – программист

Инженер – разработчик

Год приема

2024

СОГЛАСОВАНО:

Руководитель ОП

С.В. Шидловский

Председатель УМК

О.В. Вусович

Томск – 2024

1. Цель и планируемые результаты освоения дисциплины

Целью освоения дисциплины является формирование следующих компетенций:
ПК-1 Способен разрабатывать ПО для интеллектуального управления БАС.

Результатами освоения дисциплины являются следующие индикаторы достижения компетенций:

РОПК-1.1 Знает принципы разработки ПО для интеллектуального управления БАС.

РОПК-1.4 Умеет осуществлять синтез системы автоматического управления на заранее определенную модель объекта управления.

РОПК-1.5 Умеет осуществлять реализацию устройства управления в программном коде.

2. Задачи освоения дисциплины

– Освоить аппарат и инструментарий для построения адаптивных систем управления.

3. Место дисциплины в структуре образовательной программы

Дисциплина относится к Блоку 1 «Дисциплины (модули)».

Дисциплина относится к части образовательной программы, формируемой участниками образовательных отношений, является обязательной для изучения.

4. Семестр(ы) освоения и форма(ы) промежуточной аттестации по дисциплине

Девятый семестр, экзамен

5. Входные требования для освоения дисциплины

Для успешного освоения дисциплины требуются результаты обучения по следующим дисциплинам: Моделирование систем, Теория систем управления, Системы технического зрения, Основы искусственного интеллекта, Программирование робототехнических платформ.

6. Язык реализации

Русский

7. Объем дисциплины

Общая трудоемкость дисциплины составляет 5 з.е., 180 часов, из которых:

-лекции: 12 ч.

-лабораторные: 52 ч.

в том числе практическая подготовка: 52 ч.

Объем самостоятельной работы студента определен учебным планом.

8. Содержание дисциплины, структурированное по темам

Тема 1. Классификация адаптивных систем и методы адаптации.

Понятие и классификация адаптивных систем. Системы с параметрической адаптацией. Системы со структурной адаптацией. Самообучающиеся системы.

Тема 2. Нечеткая логика в процессах управления

Функции принадлежности. Таблицы правил. Нечеткий вывод.

Тема 3. Нейронные сети в процессе управления.

Архитектуры НС в задачах управления. Обучение с подкреплением.

Тема 4. Фильтр Калмана.

α - β - γ фильтр. Линейный фильтр Калмана. Расширенный фильтр Калмана.

9. Текущий контроль по дисциплине

Текущий контроль по дисциплине проводится путем контроля посещаемости, проведения практических работ и выполнения отчетов, тестов по лекционному материалу, и фиксируется в форме контрольной точки не менее одного раза в семестр.

Оценочные материалы текущего контроля размещены на сайте ТГУ в разделе «Информация об образовательной программе» - <https://www.tsu.ru/sveden/education/eduop/>.

10. Порядок проведения и критерии оценивания промежуточной аттестации

Экзамен в девятом семестре проводится в письменной форме по билетам. Экзаменационный билет состоит из трех частей. Продолжительность экзамена 1,5 часа.

Оценочные материалы для проведения промежуточной аттестации размещены на сайте ТГУ в разделе «Информация об образовательной программе» - <https://www.tsu.ru/sveden/education/eduop/>.

11. Учебно-методическое обеспечение

а) Электронный учебный курс по дисциплине в электронном университете «iDO» - <https://lms.tsu.ru/course/view.php?id=00000>

б) Оценочные материалы текущего контроля и промежуточной аттестации по дисциплине.

12. Перечень учебной литературы и ресурсов сети Интернет

а) основная литература:

- Горбаченко, В. И. Интеллектуальные системы: нечеткие системы и сети : учебное пособие для вузов / В. И. Горбаченко, Б. С. Ахметов, О. Ю. Кузнецова. — 2-е изд., испр. и доп. — М.: ИЮрайт, 2021. — 105 с. — URL: <https://urait.ru/bcode/472491>.

- Ким, Д. П. Теория автоматического управления: учебник и практикум для вузов / Д. П. Ким. — М.: Юрайт, 2021. — 276 с. — URL: <https://urait.ru/bcode/468925>.

б) дополнительная литература:

– Бесекерский В.А., Попов Е.П. Теория систем автоматического управления. – СПб: Профессия, 2003. - 752 с.

- Шидловский С.В. Автоматическое управление. Реконфигурируемые системы: учебное пособие - Томск: Издательство Томского университета, 2010. - 168 с.2.

- Dorf R.C., Bishop R.H. Modern Control Systems, Global Edition. Pearson Education Ltd, 2017. - 1032 p.

13. Перечень информационных технологий

а) лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение:

ОС Windows 10 Pro, Microsoft Office стандартный 2010, Dr. Web Desktop Security Suite,, браузер последней версии.

Phyton с библиотеками расширения (Python Control Systems Library) – (свободно распространяемое).

Scilab с расширением визуального программирования Xcos (свободно распространяемое).

б) информационные справочные системы:

- Электронный каталог Научной библиотеки ТГУ –
<http://chamo.lib.tsu.ru/search/query?locale=ru&theme=system>
- Электронная библиотека (репозиторий) ТГУ –
<http://vital.lib.tsu.ru/vital/access/manager/Index>
- ЭБС Лань – <http://e.lanbook.com/>
- ЭБС Консультант студента – <http://www.studentlibrary.ru/>
- Образовательная платформа Юрайт – <https://urait.ru/>
- ЭБС ZNANIUM.com – <https://znanium.com/>

14. Материально-техническое обеспечение

Аудитории для проведения занятий лекционного типа.

Компьютерные классы для проведения практических занятий, аудитории для проведения индивидуальных и групповых консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации оснащена оборудованием и техническими средствами обучения: компьютер преподавателя (ноутбук), персональные студенческие компьютеры с подключением к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду НИ ТГУ. Для отображения презентаций используется мультимедиа-проектор, широкоформатный экран, акустическая система.

Помещения для самостоятельной работы, оснащенные компьютерной техникой и доступом к сети Интернет, в электронную информационно-образовательную среду и к информационным справочным системам.

Интерактивные наземные роботы Turtlebro.

Комплекты разработчиков на базе Arduino Uno.

Комплекты разработчиков ПЛИС (Terasic DE 10)

15. Информация о разработчиках

Шидловский Станислав Викторович, д-р техн. наук, декан факультета инновационных технологий.