



## FIŞA DISCIPLINEI

## 1. Date despre program

|   |  |
|---|--|
| 1.1 Instituția de învățământ superior/            | Universitatea Națională de Știință și Tehnologie<br>POLITEHNICA din București  |
| 1.2 Facultatea                                    | Facultatea de Energetică   |
| 1.3 Departamentul                                 | Departamentul de Producere și Utilizare a Energiei (DPUE)<br>Departamentul de Sisteme Electroenergetice (DSEE)                         |
| 1.4 Domeniul de studii universitare               | Inginerie Energetică   |
| 1.5 Programul de studii universitare              | Energetică și Tehnologii Nucleare(ETN), Termoenergetică (TE), Managementul Energiei (ME), Ingineria Sistemelor Electroenergetice (ISE) |
| 1.6 Ciclul de studii universitare                 | Licență  |
| 1.7 Limba de predare                              | Română   |
| 1.8 Locația geografică de desfășurare a studiilor | București  |

## 2. Date despre disciplină

|   |  |               |                       |                        |   |                          |
|---|--|---------------|-----------------------|------------------------|---|--------------------------|
| 2.1 Denumirea disciplinei/<br>Course title<br>(ro)<br>(en)    | <b>Teoria reglării automate<br/>(Automatic Control Theory)</b> |               |                       |                        |   |                          |
| 2.2 Titularul/ii activităților de curs                        |  |               |                       |                        |   |                          |
| 2.3 Titularul/ii activităților de seminar / laborator/proiect |  |               |                       |                        |   |                          |
| 2.4 Anul de studiu  | 3  | 2.5 Semestrul | I                     | 2.6. Tipul de evaluare | V | 2.7 Statutul disciplinei |
| 2.8 Categorie formativă                                       | DS   |               | 2.9 Codul disciplinei | UPB.02.D.05.I.064      |   |                          |

## 3. Timpul total (ore pe semestru al activităților didactice)

|   |                 |                     |    |                               |        |
|---|-----------------|---------------------|----|-------------------------------|--------|
| 3.1 Număr de ore pe săptămână   | 3               | Din care: 3.2 curs  | 2  | 3.3 seminar/laborator/proiect | 1      |
| 3.4 Total ore din planul de învățământ  | 42              | Din care: 3.5 curs/ | 28 | 3.6 seminar/laborator/proiect | 14     |
| Distribuția fondului de timp:<br>Studiul după manual, suport de curs, bibliografie și notițe<br>Documentare suplimentară în bibliotecă, pe platformele electronice de specialitate<br>Pregătire seminarii/ laboratoare/proiecte, teme, referate, portofolii și eseuri |                 |                     |    |                               | ore 28 |
| Tutorat   |                 |                     |    |                               | 0      |
| Examinări   |                 |                     |    |                               | 5      |
| Alte activități (dacă există):  |                 |                     |    |                               | x      |
| 3.7 Total ore studiu individual   | 33              |                     |    |                               |        |
| 3.8 Total ore pe semestru   | 75 <sup>1</sup> |                     |    |                               |        |

<sup>1</sup> Se va calcula ținând cont că se acordă un credit pentru volumul de muncă care îi revine unui student cu frecvență la zi pentru a echivala 25 de ore de pregătire pentru dobândirea rezultatelor învățării.



3.9 Numărul de credite

3<sup>2</sup>**4. Precondiții (acolo unde este cazul)**

|                                |   |
|--------------------------------|---|
| 4.1 de curriculum              | Promovarea următoarelor discipline:<br>- Analiză matematică<br>- Algebră liniară<br>- Matematiči speciale<br>- Informatica Aplicată   |
| 4.2 de rezultate ale învățării | Acumularea următoarelor cunoștințe:<br>- Noțiuni de bază de algebră liniară (matrici, vectori, valori proprii).<br>- Cunoștințe fundamentale de calcul diferențial și integral.<br>- Înțelegerea sistemelor dinamice și a ecuațiilor diferențiale ordinare.<br>- Familiaritate cu transformata Laplace și analiza în domeniul frecvenței, transformata Fourier.<br>- Baze de programare pentru simularea sistemelor de control. |

**5. Condiții necesare pentru desfășurarea optimă a activităților didactice (acolo unde este cazul)**

|  |   |
|--|---|
| 5.1 de desfășurare a cursului                              | <ul style="list-style-type: none"><li>Videoproiector, tabla clasica, platforma Microsoft Teams, platforma <a href="https://curs.upb.ro/">https://curs.upb.ro/</a></li></ul>   |
| 5.2 de desfășurare a seminarului/laboratorului/proiectului | <ul style="list-style-type: none"><li>Laboratorul se va desfășura într-o sală cu dotare specifică, care trebuie să includă: calculatoare și programe dedicate instalate (de ex. Matlab/Simulink), regulatoare numerice și automate programabile.</li><li>Prezența obligatorie la laborator (conform Regulamentului privind organizarea și desfășurarea procesului de învățământ universitar de licență în Universitatea Națională de Știință și Tehnologie POLITEHNICA din București)</li></ul> |

**6. Obiectiv general**

Această disciplină se studiază în cadrul domeniului Inginerie Energetică și își propune să familiarizeze studenții cu principalele abordări, modele și teorii explicative ale domeniului, utilizate în rezolvarea de aplicații practice și probleme, cu relevanță pentru stimularea procesului de învățare la studenți.

Disciplina abordează ca tematică specifică noțiuni de bază/avansate, concepte și principii specifice, toate acestea contribuind la transmiterea/formarea către/la studenți a unei viziuni de ansamblu asupra reperelor metodologice și procedurale aferente domeniului.

Dezvoltă capacitatea de a utiliza (descrie, explica și interpreta) cunoștințele generale și specifice privind procesele tehnologice din cadrul sistemelor de generare, transport, distribuție și utilizare a energiei electrice,

<sup>2</sup> Se va completa conform planului de învățământ.



și termice, cu precădere pentru sistemele de comanda și reglare automata a acestora (sisteme analogice și digitale).

## 7. Rezultatele învățării

- Familiarizarea cu terminologia folosita in automatica. Evidențierea necesității implementării sistemelor de comanda și reglare automata
- Înțelegerea modurilor de reprezentarea a sistemelor. Evidențierea necesității folosirii unui anume tip de reprezentare in funcție de caracteristicile procesului descris și de obiectivul modelarii.
- Determinarea răspunsului în timp a sistemelor considerate, la diverse tipuri de semnale de intrare și determinarea proprietății ale sistemelor dinamice (stabilitate, performanțe de regim tranzitoriu și staționar, etc.)
- Studiul regimului permanent al mărimii de ieșire a unui sistem, la o intrare armonică de amplitudine constantă și pulsărie (frecvență) variabilă.
- Studiul sistemelor de reglare automata. Necesitate. Proprietăți. Structuri de reglare și metode de proiectare.
- Înțelegerea problematicii sistemelor numerice pornind de la reprezentarea sistemelor continue și particularitățile sistemelor discrete

Aplicațiile au ca obiectiv aprofundarea cunoștințelor prin efectuarea de modelari, simulări și testări pe echipamentele disponibile în Laboratorul de Monitorizarea și Controlul Proceselor Energetice, Sala ED 112-113.

Se urmărește înțelegerea avantajelor și dezavantajelor modelarii sistemelor dinamice, cunoașterea proprietăților structurilor de reglare automata, înțelegerea metodelor de proiectare și acordare a regulatoarelor de tip PID, analiza în timp și frecvență a sistemelor dinamice, aspecte din practica inginerescă la punerea în funcțiune a unui SRA.

|            |  |
|------------|--|
| Cunoștințe | <ul style="list-style-type: none"><li>• Enumeră principalele concepte fundamentale ale teoriei reglării automate</li><li>• Explică funcționarea unui sistem de control în buclă închisă/deschisă</li><li>• Recunoaște tipurile de sisteme dinamice (liniere și neliniare).</li><li>• Răspunde la întrebări legate de transformata Laplace și aplicabilitatea ei.</li><li>• Compară metodele de analiză în domeniul timp și domeniul frecvență.</li><li>• Clasifică, descrie, identifică și utilizează tipurile de regulatoare utilizate în sistemele de control automat.</li></ul> |
|------------|--|



|                                      |  |
|--------------------------------------|--|
| <b>Abilități</b>                     | <ul style="list-style-type: none"><li>Aplică transformata Laplace în rezolvarea ecuațiilor diferențiale ale unui sistem dinamic.</li><li>Este capabil să optimizeze performanța unui regulator PID.</li><li>Creează un model de simulare în MATLAB pentru un sistem de reglare automată.</li><li>Formulează puncte de vedere privind avantajele și limitările controlului în buclă deschisă față de cel în buclă închisă.</li><li>Implementează etapele de proiectare a unui sistem de control pentru o aplicație specifică.</li><li>Adaptează metode de analiză în domeniul frecvenței pentru a evalua stabilitatea unui sistem.</li><li>Proiectează și dezvoltă o strategie de control bazată pe cerințele unui proces industrial dat.</li><li>Interpretează adecvat relațiile de cauzalitate dintre intrările și ieșirile unui sistem dinamic.</li></ul>  |
| <b>Responsabilitate și autonomie</b> | <ul style="list-style-type: none"><li>Analyzează și compară metodele de control automat pentru a identifica soluția optimă într-un context dat.</li><li>Verifică corectitudinea unui model de sistem dinamic utilizând simulări în MATLAB/Simulink.</li><li>Respectă principiile de etică academică, citând corect sursele utilizate în analiza sistemelor de control.</li><li>Demonstrează autonomie în proiectarea și implementarea unui sistem de control pentru o aplicație specifică.</li><li>Identifică punctele tari și slabe ale unui regulator PID în funcție de cerințele unui proces industrial.</li><li>Manifestă colaborare cu colegii în cadrul proiectelor de grup pentru optimizarea sistemelor de control.</li><li>Formulează concluzii bazate pe analiza stabilității unui sistem dinamic utilizând diagrame Bode sau Nyquist.</li><li>Analyzează și interpretează oportunități de dezvoltare antreprenorială în domeniul sistemelor de control automat.</li><li>Dezvoltă abilitatea de a lucra în echipă și, dacă este necesar, să preia coordonarea echipei, în rezolvarea problemelor complexe din teoria reglării automate.</li><li>Cunoaște și înțelege metodele de management de proiect și etapele de proiectare ale sistemelor de comandă și reglare</li></ul> |

## 8. Metode de predare

Pornindu-se de analiza caracteristicilor de învățare ale studenților și de la nevoile lor specifice, procesul de predare va explora metode de predare atât expozitive (preleghere, expunere), cât și conversative-interactive, bazate pe modele de învățare prin descoperire facilitate de explorarea directă și indirectă a realității



(experimentul, demonstrația, modelarea), dar și pe metode bazate pe acțiune, precum exercițiul, activitățile practice și rezolvarea de probleme.

În activitatea de predare vor fi utilizate prelegeri, în baza unor prezentări Power Point sau diferite filmulețe care vor fi puse la dispoziția studenților. Fiecare curs va debuta cu recapitularea capitolelor deja parcuse, cu accent asupra noțiunilor parcuse la ultimul curs.

Prezentările utilizează imagini și scheme, astfel încât informațiile prezentate să fie ușor de înțeles și asimilat.

Această disciplină acoperă informații și activități practice menite să-i sprijine pe studenți în eforturile de învățare și de dezvoltare a unor relații optime de colaborare și comunicare într-un climat favorabil învățării prin descoperire.

Se va avea în vedere exersarea abilităților de ascultare activă și de comunicare asertivă, precum și a mecanismelor de construcție a feedback-ului, ca modalități de reglare comportamentală în situații diverse și de adaptare a demersului pedagogic la nevoile de învățare ale studenților.

Se va exersa abilitatea de lucru în echipă pentru rezolvarea diferitelor sarcini de învățare.

#### Pentru curs

- prezentarea cursurilor este realizată folosind slide-uri sub forma electronică (MSPowerpoint) și suportul cursului sub formă electronică (pe moodle) sau tipărită
- metodelor didactice interactive, bazate pe creativitate colaborativă și parteneriat educațional, implicând activ studenții în desfășurarea cursurilor
- utilizarea metodelor didactice centrate pe învățarea prin descoperire, învățarea pe echipe și învățarea în grup

#### Pentru laborator

- metodelor didactice interactive, bazate pe creativitate colaborativă și parteneriat educațional, implicând activ studenții în desfășurarea laboratoarelor
- utilizarea metodelor didactice centrate pe învățarea prin descoperire, învățarea pe echipe și învățarea în grup
- utilizarea programelor de modelare și simulare (MATLAB/Simulink)

## 9. Conținuturi

| CURS      |  |         |
|-----------|--|---------|
| Capitolul | Conținutul   | Nr. ore |
| I         | <b>Introducere</b><br>I.1. Comanda și Reglare. Scheme folosite în automatică.<br>I.2. Exemple  | 1       |
| II        | <b>Elemente de matematică aplicata în teoria sistemelor de reglare automata</b><br>II.1. Elemente de bază de calcul operațional<br>II.2. Noțiuni de transformata Fourier | 4       |
| III       | <b>Sisteme dinamice</b><br>III.1. Procese și sisteme dinamice. Model. Semnale. Marimi reprezentative<br>III.2. Sisteme dinamice. Clasificari.                            | 3       |



|    |   |           |
|----|---|-----------|
|    | <b>Sisteme liniare continue invariante in timp cu o intrare si o ieșire</b><br>IV.1. Moduri de reprezentare a unui sistem liniar in timp.<br>IV.1.1. Reprezentarea prin ecuații diferențiale<br>IV.1.2. Reprezentarea prin funcția de transfer. Interpretări ale noțiunii de funcție de transfer.<br>IV.2. Algebra funcțiilor de transfer.<br>IV.3. Comportarea intrare- ieșire. Componenta libera si forțata a răspunsului unui sistem.<br>IV.4. Răspunsul sistemelor la mărimi de intrare standard.<br>IV.4.1. Consideratii generale. Componenta permanenta si tranzitorie a raspunsului unui sistem.<br>IV.4.2. Raspunsul unui sistem la intrare armonica<br>IV.5. Stabilitatea sistemelor liniare continue .<br>IV.6. Functia de transfer a unui sistem exprimata prin termen tip. Raspunsul in timp a termenilor tip.<br>IV.7 Reprezentarea in frecventa a sistemelor liniare.Tipuri de caracteristici. Trasarea caracteristicilor de frecventa.<br>IV.8. Sisteme de reglare automata ( teoria conventionala)<br>IV.8.1. Structura unui sistem de reglare automata. Functia de transfer reprezentativa. Problema reglarii<br>IV.8.2. Analiza SRA: analiza stabilitati , performantele regimului dinamic, precizia SRA, performantele regimului stationar al erorii .<br>IV.8.3. Elemente de sinteza a SRA. |           |
| IV |   | 18        |
| V  | <b>Abordarea sistemelor numerice pornind de la cazul sistemelor continue</b><br>V.1. Sisteme dinamice. Esantionare si cuantizare. Discretizarea intrare-iesire.   | 2         |
|    | <b>Total:</b>   | <b>28</b> |

**Bibliografie:**

1. Făgărașan, I., Aghira, N. - *Teoria reglării automate – Suport de curs*, Facultatea de Energetică, UPB, 2024-2025, online pe platforma Moodle UNSTPB: <http://curs.upb.ro/>
2. S. St.Iliescu, I. Făgărașan, V. Calofir, M.Ş t. Simoiu, N. Arghira, I. Stamatescu, C. Nichiforov; Complemente de Teoria Sistemelor Automate - Ghid de lucrari practice; Galaxia GUTENBERG, ISBN 978-630-6586-69-1 , 2023
3. Iliescu S.St., „*Teoria reglării automate*”, 198 pagini, Editura PROXIMA, București 2006, ISBN 973-7636-15-5
4. SOARE C., FĂGĂRĂȘAN Ioana, Arsene Patricia, ILIESCU S.St., *Teoria reglării automate*, Ed.Printech, Bucuresti, ISBN 973-652-480-9, 129 pg., 2001
5. St. S. Iliescu - Curs l36 - IPB- Automatizari si AMC (partea clasica) Lit.IPB, 1988
6. D. Mihoc, St. S. Iliescu -Teoria si elementele sistemelor de reglare automata.Editia a II-a revizuita si imbunatatita, EDP 1984

| <b>LABORATOR/ SEMINAR/PROIECT</b> |   |                |
|-----------------------------------|---|----------------|
| <b>Nr. crt.</b>                   | <b>Conținutul</b>   | <b>Nr. ore</b> |
| 1.                                | Prezentarea mediilor de dezvoltare și simulare MATLAB - SIMULINK <ul style="list-style-type: none"><li>• elemente de calcul algebric</li><li>• noțiunea de funcție de transfer</li><li>• răspunsuri in timp</li><li>• criterii de stabilitate</li></ul> | 2              |
| 2.                                | Algebra schemelor bloc. Implementare in MATLAB - SIMULINK   | 2              |
| 3.                                | Analiza în domeniul timp a elementelor unui SRA - Răspunsurile in timp pentru SRA de ordinul 2 utilizând MATLAB - SIMULINK  | 2              |
| 4.                                | Reprezentarea în frecvență a funcțiilor de transfer   | 2              |
| 5.                                | Regulatorul automat. Implementarea legilor de reglare P, PI, PD, PID. Calculul  | 2              |



|    |   |           |
|----|---|-----------|
|    | constantelor de timp.                                       |           |
| 6. | Sinteza sistemelor de reglare automată; Criteriul modulului | 2         |
| 7. | Sinteza SRA. Criteriul Ziegler-Nichols                      | 2         |
|    | <b>Total:</b>   | <b>14</b> |

## Bibliografie:

1. Făgărășan, I., Arghira, N., *Teoria reglării automate – Suport pentru aplicații*, Facultatea de Energetică, UNSTPB, 2024-2025, online pe platforma Moodle UPB: <http://curs.upb.ro/>
2. S. St.Ilieșcu, I. Făgărășan, V. Calofir, M.Ş t. Simoiu, N. Arghira, I. Stamatescu, C. Nichiforov; Complemente de Teoria Sistemelor Automate - Ghid de lucrari practice; Galaxia GUTENBERG, ISBN 978-630-6586-69-1 , 2023
3. S. St. Iliescu, I. Fagarasan, N. Arghira, M. Vasluianu, I. Stamatescu, V.Calofir, G. Stamatescu, G. Neculoiu; Compendiu de practica inginerasca pentru sisteme automate; Galaxia GUTENBERG 2023, ISBN 978-630-6586-68-4 , Cod CNCSIS 112
4. Sergiu Stelian Iliescu, Ioana Fagarasan, Nicoleta Arghira, Iulia Dumitru, Analiza si proiectarea Sistemelor de reglare automata, ConsPress Bucuresti, 44 pagini, ISBN 978-973-100-271-2, 2013
5. Soare, C., Iliescu S.St., Tudor, V., Ioana Făgărășan, Dragomir, Otilia, Dragomir, F., - „Proiectarea asistată de calculator în Matlab și Simulink – Conducerea avansată a proceselor”, 228 pagini, Editura AGIR, București 2006, ISBN 973-720-092-6
6. Soare, C., Iliescu S.St., Ioana Făgărășan, Tudor, V., Faida Niculescu Oana - „Proiectarea asistată de calculator în Matlab și Simulink – Modelarea si simularea proceselor”, 191 pagini, Editura AGIR, București 2006, ISBN 973-720-102-7
7. Iliescu, S., Soare, C., Făgărășan, I., Arsene, P., Niculescu, O. - *Analiza și sinteza sistemelor automate. Aplicații utilizând Matlab/Simulink*, Ed.Printech, București, ISBN 973-718-209-X, 107 pg., 2005

## 10. Evaluare

| Tip activitate | 10.1 Criterii de evaluare   | 10.2 Metode de evaluare   | 10.3 Pondere din nota finală |
|----------------|---|---|------------------------------|
| 10.4 Curs      | Cunoașterea noțiunilor teoretice fundamentale privind analiza si sinteza sistemelor de reglare automata; Modelare, moduri de reprezentare a sistemelor.   | Lucrare scrisa pe parcurs   | 20%                          |
|                | Cunoașterea modurilor de evaluare a stabilității proceselor (tehnice) si a performantelor sistemelor de reglare automata;   | Lucrare scrisa pe parcurs   | 20%                          |
|                | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Cunoașterea subsistemelor constitutive ale unui sistem de reglare automata si a mărimilor caracteristice;</li> <li>• Cunoașterea echipamentelor de baza într-o bucla de reglare;</li> <li>• Cunoașterea arhitecturilor de sisteme de reglare automata;</li> </ul> proiectarea sistemelor de reglare automata | Lucrare colocviu final  | 20%                          |
|                | * În punctajul final, se acordă un bonus de 10% pentru activitatea și prezența în timpul cursului   |   |                              |
|                | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Cunoașterea si folosirea limbajelor de modelare si simulare;</li> <li>• Cunoașterea metodelor practice de proiectare;</li> <li>• Evaluarea sistemelor prin analiza in timp si frecventa, evaluarea performantelor</li> </ul>   | Evaluare scrisa după fiecare laborator prin platforma curs.upb.ro | 40%                          |



**Universitatea Națională de Știință și Tehnologie  
POLITEHNICA București  
Facultatea de Energetică**



10.6 Condiții de promovare

Obținerea a minim 50 % din punctajul total (pentru nota 5)

Data completării

Titular de curs

Titular(ii) de aplicații

*Nu completați*

---

Data avizării în  
departament

*Nu completați*

Director de departament

Conf.dr.ing. Victor CENUŞĂ

Prof. dr. ing. Ion TRIȘTIU

---

Data aprobării în  
Consiliul Facultății

*Nu completați*

---

Decan

Prof. dr. ing. Lăcrămioara – Diana ROBESCU