

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



**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА**  
**дисциплины (модуля)**

*Интеллектуальные системы управления*

(наименование дисциплины, модуля)

Направление подготовки (специальность):

*15.03.06 Мехатроника и робототехника*

(шифр и наименование направления бакалавриата, магистратуры, специальности)

Направленность программы (профиль, специализация):

*Мехатроника и робототехника*

(наименование образовательной программы (профиль, специализация))

Квалификация:

*бакалавр*

(бакалавр, магистр, специалист)

Форма обучения:

*очная*

(очная, заочная и др.)

Институт: *Информационных технологий и управляющих систем*

Кафедра: *Технической кибернетики*

Программа составлена на основании требований:

Федерального государственного образовательного стандарта высшего образования по направлению подготовки 15.03.06 Мехатроника и робототехника (уровень бакалавриата), утвержденного приказом Министерства образования и науки Российской Федерации № 206 от 12 марта 2015 г.).

Плана учебного процесса БГТУ им. В. Г. Шухова, введенного в действие в 2015 году.

Составитель (составители): —   
(ученая степень и звание, подпись)

I. A. Рыбин  
(инициалы, фамилия)

Рабочая программа согласована с выпускающей кафедрой:

«Техническая кибернетика»

(наименование кафедры)

Заведующий кафедрой: д-р техн. наук, проф.   
(ученая степень и звание, подпись)

V. Г. Рубанов  
(инициалы, фамилия)

«12» мая 2015 г.

Рабочая программа обсуждена на заседании кафедры

«12» мая 2015 г., протокол № 10

Заведующий кафедрой: д-р техн. наук, проф.   
(ученая степень и звание, подпись)

V. Г. Рубанов  
(инициалы, фамилия)

Рабочая программа одобрена методической комиссией института

«15» мая 2015 г., протокол № 7

Председатель: канд. техн. наук, проф.   
(ученая степень и звание, подпись)

Ю. И. Соловьев  
(инициалы, фамилия)

## 1. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Формируемые компетенции			Требования к результатам обучения
№	Код компетенции	Компетенция	
Общекультурные			
1	—	—	—
Общепрофессиональные			
1	—	—	—
Профессиональные			
1	ПК-2	<p>Способность разрабатывать программное обеспечение, необходимое для обработки информации и управления в мехатронных и робототехнических системах, а также для их проектирования.</p>	<p>В результате освоения дисциплины обучающийся должен</p> <p><b>Знать:</b> алгоритмы нечеткого вывода и методы описания нечетких знаний; принципы функционирования нейронных и нейро-нечетких систем управления; методику проектирования систем автоматизации, использующих интеллектуальные принципы управления.</p> <p><b>Уметь:</b> моделировать и проводить анализ систем автоматизации с интеллектуальными законами управления на основании полученных моделей;</p> <p>проектировать системы автоматизации с интеллектуальными законами управления при помощи современных систем автоматизированного проектирования.</p> <p><b>Владеть:</b> основными навыками работы с программным обеспечением, позволяющим проводить анализ и синтез интеллектуальных систем.</p>

## 2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Содержание дисциплины основывается и является логическим продолжением следующих дисциплин:

№	Наименование дисциплины (модуля)
1	Теория автоматического управления

Содержание дисциплины служит основой для изучения следующих дисциплин:

№	Наименование дисциплины (модуля)
1	Моделирование систем
2	Научно-исследовательская работа
3	Производственная практика

### 3. 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	
<b>Контактная работа (аудиторные занятия), в т.ч.:</b>	<b>34</b>	<b>34</b>	<b>2</b>
лекции	17	17	1
лабораторные	17	17	1
практические	—	—	—
<b>Самостоятельная работа студентов, в т.ч.:</b>	<b>74</b>	<b>74</b>	
Курсовой проект	—	—	—
Курсовая работа	—	—	—
Расчетно-графические задания	—	—	—
Индивидуальное домашнее задание	—	—	—
<i>Другие виды самостоятельной работы</i>	38	38	
Форма промежуточной аттестации — экзамен	36	36	

## 4. 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	Предпосылки создания интеллектуальных САУ; информационные аспекты организации интеллектуальных САУ; представление знаний в интеллектуальных системах; классификация интеллектуальных систем и структурная организация интеллектуальных САУ.	2	—	2	8
2	Методы описания нечетких знаний в интеллектуальных системах; определение и основные характеристики нечетких множеств; функции принадлежности и методы их построения; операции над нечеткими множествами; системы нечеткого вывода; САУ с нечеткими контроллерами; гибридные нечеткие САУ; адаптивные нечеткие САУ.	8	—	8	34
3	Основные положения нейронных сетей; биологические нейронные сети; разновидности нейронных сетей; математические модели искусственных нейронных сетей; особенности формирования и обучение нейронных сетей; нечеткие нейронные системы.	7	—	7	32
<b>ВСЕГО:</b>		<b>17</b>	<b>—</b>	<b>17</b>	<b>74</b>

### 4.2. Содержание практических (семинарских) занятий

Практические (семинарские) занятия по дисциплине не предусмотрены планом учебного процесса.

### 4.3. Содержание лабораторных занятий

№ п/п	№ раздела дисциплины	Тема лабораторного занятия	Кол-во часов	Кол-во часов СРС
семестр № 7				
1	1	Изучение возможностей пакета Fuzzy Logic Toolbox системы MATLAB.	3	6
2	2	Построение функций принадлежности для сигналов датчиков и управляющих воздействий нечеткого регулятора.	2	4
3	2	Выбор и применение алгоритма нечеткого вывода при функционировании нечеткого регулятора.	2	6
4	2	Анализ системы управления на базе нечеткого регулятора в системе MATLAB.	2	6
5	1	Изучение возможностей пакета Neural Network Toolbox системы MATLAB.	2	4
6	3	Выбор структуры системы нейросетевого управления объектом.	2	4
7	3	Обучение нейронной сети.	2	4
8	3	Анализ системы управления на базе нейросетевого регулятора в системе MATLAB.	2	4
<b>ИТОГО:</b>				17      38

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

#### **5.1. Перечень контрольных вопросов (типовых заданий)**

№ п/п	№ раздела дисциплины	Содержание вопросов (типовых заданий)
1	1	Предпосылки создания интеллектуальных САУ. Автономные системы управления. Формализованные системы управления. Информационные системы управления. Адаптивные информационные САУ.
2	1	Нечеткие знания в интеллектуальных системах. Представление знаний в интеллектуальных системах. Язык продукционных правил. Язык семантических сетей.
3	1	Нечеткие знания в интеллектуальных системах. Представление знаний в интеллектуальных системах. Язык логики предикатов. Язык фреймов.
4	1	Классификация интеллектуальных систем и структурная организация интеллектуальных САУ. Классификация по кругу решаемых задач. Принцип IPDI. Классификация по степени интеллектуальности.
5	1	Интеллектуальная САУ и интеллектуальная САУ с функциями самообучения. Структурная организация.

№ п/п	№ раздела дисциплины	Содержание вопросов (типовых заданий)
6	2	Определение, классификация и основные характеристики нечетких множеств. Носитель нечеткого множества, типы носителей. Примеры использования нечетких множеств.
7	2	Определение, классификация и основные характеристики нечетких множеств. Высота, субнормальность, унимодальность, точечность нечетких множеств, нечеткие множества $\alpha$ -уровня, точки перехода, ядро и границы, выпуклость нечетких множеств. Примеры.
8	2	Функции принадлежности нечетких множеств и методы их построения. Треугольные, трапецидальные, Z-образные, S-образные, П-образные функции принадлежности.
9	2	Функции принадлежности нечетких множеств и методы их построения. Классификация методов построения функций принадлежности. Метод относительных частот. Пример.
10	2	Операции над нечеткими множествами. Включение, равенство, дополнение, пересечение, объединение, разность, симметрическая разность, дизъюнктивная сумма нечетких множеств, свойства операций пересечения и объединения. Примеры.
11	2	Нечеткие операторы. Треугольные норма и конорма, граничные и драматические пересечение и объединение, $\lambda$ -сумма, алгебраические произведение и сумма, свойства операций алгебраических произведений и суммы. Примеры.
12	2	Нечеткие операторы. Возведение в степень, выпуклая комбинация, декартово произведение, оператор увеличения нечеткости, умножение на число, теорема о декомпозиции. Примеры.
13	2	Системы нечеткого вывода. Нечеткие продукционные правила. Фаззификация в системах нечеткого вывода. Пример.
14	2	Системы нечеткого вывода. Агрегирование, активизация, аккумуляция и дефаззификация в системах нечеткого вывода. Пример.
15	2	Алгоритм Мамдани нечеткого вывода. Алгоритм Сугено и упрощенный алгоритм Сугено нечеткого вывода. Пример использования алгоритма Сугено.
16	2	Нечеткие системы автоматического управления. САУ с нечетким контроллером. Гибридные нечеткие САУ. Адаптивные нечеткие САУ.
17	3	Модели нейрона. Функции активации.
18	3	Нейронные сети. Многослойный перцептрон: структура, обучение.
19	3	Архитектуры нейронных сетей. Радиально-базисные сети.
20	3	Нейронные сети Хопфилда.
21	3	Нейронные сети Кохонена.
22	3	Рекуррентные нейронные сети.
23	3	Нечеткие нейронные сети.

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

Курсовые проекты и работы по дисциплине не предусмотрены планом учебного процесса.

## **5.3. Перечень индивидуальных домашних заданий, расчетно-графических заданий**

Домашние и расчетно-графические задания по дисциплине не предусмотрены планом учебного процесса.

## **5.4. Перечень контрольных работ**

Контрольные работы по дисциплине не предусмотрены планом учебного процесса.

# **6. ОСНОВНАЯ И ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ЛИТЕРАТУРА**

## **6.1. Перечень основной литературы**

1. Кудинов, Ю. И. Интеллектуальные системы [Электронный ресурс] : учебное пособие / Ю. И. Кудинов. — Электрон. текстовые данные. — Липецк: Липецкий государственный технический университет, ЭБС АСВ, 2014. — 63 с. — ISBN 978-5-88247-653-2. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/55089.html>.

2. Рубанов, В. Г. Интеллектуальные системы автоматического управления. Нечеткое управление в технических системах : учеб. пособие / В. Г. Рубанов, А. Г. Филатов, И. А. Рыбин [Электронный ресурс]. — Режим доступа: <http://nrsu.bstu.ru/>, свободный. — Загл. с экрана.

3. Сырецкий, Г. А. Моделирование систем. Часть 2. Интеллектуальные системы [Электронный ресурс] : учебное пособие / Г. А. Сырецкий. — Электрон. текстовые данные. — Новосибирск: Новосибирский государственный технический университет, 2010. — 80 с. — ISBN 978-5-7782-1341-8. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/45401.html>.

4. Рубанов, В. Г. Интеллектуальные системы автоматического управления. Нечеткое управление в технических системах : учеб. пособие / В. Г. Рубанов, А. Г. Филатов ; БГТУ им. В. Г. Шухова. — 2-е изд., стер. — Белгород : Изд-во БГТУ им. В. Г. Шухова, 2010. — 170 с. — ISBN 978-5-361-00110-1. (31 экз)

## **6.2. Перечень дополнительной литературы**

1. Стативко, Р. У. Интеллектуальные информационные системы : учеб. пособие / Р. У. Стативко. — Белгород : Изд-во БГТУ им. В. Г. Шухова, 2011. — 152 с. (17 экз.)
2. Яхъяева, Г. Э. Нечеткие множества и нейронные сети : учеб. пособие / Г. Э. Яхъяева. — М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2006. — 316 с. — (Основы информационных технологий). — ISBN 5-94774-510-0. (16 экз.)

## **6.3. Перечень интернет ресурсов**

1. exponenta.ru [Электронный ресурс]: образовательный математический сайт. — Режим доступа: <http://exponenta.ru/>, свободный. — Загл. с экрана.

## **7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ**

Перечень аудиторий и оборудования, используемого при проведении занятий:

- специализированный компьютерный класс для проведения лекционных занятий, лабораторных занятий УК4 № 229: 15 персональных компьютеров, подключенных к сети «Интернет» и имеющих доступ в электронно-информационную образовательную среду, проектор, 10 комплектов оборудования для моделирования систем NI Elvis II;
- учебная аудитория для проведения лекционных занятий УК4 № 323: мультимедийный проектор, экран, ноутбук; специализированная мебель;
- читальный зал библиотеки для самостоятельной работы: компьютерная техника, подключенная к сети «Интернет» и имеющая доступ в электронно-информационную образовательную среду; специализированная мебель.

Перечень программного обеспечения, используемого при проведении занятий:

- Microsoft Windows 7 (договор №63-14к от 02.07.2014);
- Microsoft Office Professional 2013 (лицензионный договор № 31401445414 от 25.09.2014);
- Kaspersky Endpoint Security 10 для Windows (лицензия № 17E017);
- Google Chrome (свободно распространяемое ПО согласно условиям лицензионного соглашения);

- Mozilla Firefox (свободно распространяемое ПО согласно условиям лицензионного соглашения Mozilla Public License 2.0 MPL);
- Matlab R2014b (лицензия № 362444, сетевая версия на 10 компьютеров).

## **8. УТВЕРЖДЕНИЕ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ**

Рабочая программа с изменениями утверждена на 2016/2017 учебный год.

Протокол № 10 заседания кафедры от «16 » мая 2016 г.

Заведующий кафедрой \_\_\_\_\_   
(подпись) \_\_\_\_\_ Рубанов В. Г.  
(ФИО)

Директор института \_\_\_\_\_   
(подпись) \_\_\_\_\_ Рубанов В. Г.  
(ФИО)

### **Список изменений и дополнений в рабочую программу**

В перечень дополнительной литературы (п. п. 6.2) добавлено:

3. Интеллектуальные системы [Электронный ресурс] : методические указания к лабораторным работам / сост. Ю. П. Галагуз. — Электрон. текстовые данные. — М. : Московский государственный строительный университет, Ай Пи Эр Медиа, ЭБС АСВ, 2015. — 57 с. — 978-5-7264-1169-9. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/39786.html>.

## **8. УТВЕРЖДЕНИЕ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ**

Рабочая программа с изменениями утверждена на 2017/2018 учебный год.

Протокол № 11 заседания кафедры от «15» мая 2017 г.

Заведующий кафедрой \_\_\_\_\_   
(подпись) \_\_\_\_\_ Рубанов В. Г.  
(ФИО)

Директор института Р. В.  
(подпись) \_\_\_\_\_ Белоусов А. В.  
(ФИО)

### **Список изменений и дополнений в рабочую программу**

В перечень основной литературы (п. п. 6.1) добавлено:

5. Барский, А. Б. Введение в нейронные сети [Электронный ресурс] / А. Б. Барский. — Электрон. текстовые данные. — М. : Интернет-Университет Информационных Технологий (ИНТУИТ), 2016. — 358 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/52144.html>.

В перечне материально-технического обеспечения изменено

— Matlab R2014b (лицензия № 362444, сетевая версия на 10 компьютеров)  
на

— MathWorks Individual Licenses (per License): MATLAB 2016b, Simulink, Neural Networks Toolbox, Fuzzy Logic Toolbox, Control System Toolbox (лицензия №1145851 бессрочная).

## **8. УТВЕРЖДЕНИЕ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ**

Рабочая программа с изменениями утверждена на 2018/2019 учебный год.

Протокол № 13 заседания кафедры от «01» июня 20 18 г.

Заведующий кафедрой \_\_\_\_\_  \_\_\_\_\_ Рубанов В. Г.  
(подпись) \_\_\_\_\_ (ФИО)

Директор института  (подпись) Белоусов А. В. (ФИО)

## **Список изменений и дополнений в рабочую программу**

В перечень дополнительной литературы (п. п. 6.2) добавлено:

4. Пальмов, С. В. Интеллектуальные системы и технологии [Электронный ресурс] : учебное пособие / С. В. Пальмов. — Электрон. текстовые данные. — Самара: Поволжский государственный университет телекоммуникаций и информатики, 2017. — 195 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/75375.html>.

## **8. УТВЕРЖДЕНИЕ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ**

Утверждение рабочей программы без изменений  
Рабочая программа без изменений утверждена на 2019/2020 учебный год.  
Протокол № 12 заседания кафедры от «17 » 06 2019 г.

Заведующий кафедрой \_\_\_\_\_

подпись, ФИО

Директор института \_\_\_\_\_

подпись, ФИО

## **8. УТВЕРЖДЕНИЕ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ**

Утверждение рабочей программы без изменений  
Рабочая программа без изменений утверждена на 2020/2021 учебный год.  
Протокол № 10 заседания кафедры от «28» 05 2020г.

Заведующий кафедрой \_\_\_\_\_  
подпись, ФИО

Директор института \_\_\_\_\_  
подпись, ФИО