

Feldetektion och diagnos av tekniska system

Fault detection and diagnosis of technical systems

6 hp

Programkurs

TSFS22

Gäller från: 2026 VT

| | | |
|---|--------------------------|-------------------------|
| Fastställd av | Huvudområde | |
| Programnämnden för elektroteknik, fysik och matematik, EF | Elektroteknik | |
| Fastställandedatum | Utbildningsnivå | Fördjupningsnivå |
| 2025-08-28 | Avancerad nivå | A1N |
| Reviderad av | Utbildningsområde | |
| | Tekniska området | |
| Revideringsdatum | Ämnesgrupp | |
| | Elektroteknik | |
| Gavs första gången | Gavs sista gången | |
| HT 2025 | | |
| Institution | Ersätts av | |
| Institutionen för systemteknik | | |

Kursen ges för

- Civilingenjörsprogram i informationsteknologi
- Civilingenjörsprogram i mjukvaruteknik
- Civilingenjörsprogram i teknisk fysik och elektroteknik - internationell
- Civilingenjörsprogram i datateknik
- Civilingenjörsprogram i maskinteknik
- Civilingenjörsprogram i teknisk fysik och elektroteknik

Rekommenderade förkunskaper

Reglerteknik, Sannolikhetslära

Lärandemål

Att ge både en teoretisk och en praktisk grund för hur man konstruerar automatiska system (diagnossystem) för detektering och isolering av fel i tekniska processer.

Efter genomförd kurs skall studenten kunna:

1. Utifrån en matematisk modell av en teknisk process **tillämpa** modellbaserade metoder för att analysera diagnosprestanda samt för att detektera och isolera fel.
2. Baserat på historiska data från en teknisk process **tillämpa** datadrivna metoder för att detektera och klassificera fel.

Kursinnehåll

1. Introduktion till feldiagnos, design av diagnossystem, exempel på industriella tillämpningar.
2. Matematisk modellering för feldetektering och isolering av fel med hjälp av modeller, konsistensrelationer, analytisk redundans.
3. Strukturella metoder för feldiagnos, bipartita grafer, modellering för strukturell analys, matchning, analys av strukturella diagnosegenskaper, algoritmer för att hitta överbestämda ekvationsmängder för residualgenerering.
4. Linjär och olinjär residualgenerering, observatörer och Kalmanfilter för diagnos.
5. Statistiska metoder för feldetektion.
6. Felisolering, beslut med strukturerade hypotestester, minimal hitting set.
7. Datadriven feldiagnos, anomalidetektion, klassificering.
8. Hybrid feldiagnos som kombinerar modellbaserade och datadrivna diagnosmetoder.

Undervisnings- och arbetsformer

Kursen består av föreläsningar, lektioner och laborationer.

Examination

| | | | |
|------|-----------------|------|------------|
| LAB1 | Laborationskurs | 2 hp | U, G |
| DAT1 | Datortentamen | 4 hp | U, 3, 4, 5 |

Betyg på delmoment/modul beslutas i enlighet med de bedömningskriterier som presenteras vid kursstart.

Betygsskala

Fyrgradig skala, LiU, U, 3, 4, 5