Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Комсомольский-на-Амуре государственный университет»

УТВЕРЖДАЮ		
Декан факультета		
энергетики и упр	авления	
(наименование ф	акультета)
		А.С. Гудим
"Дв. подпись, ФИО)	202/5	-

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ Теория автоматического управления

Направление подготовки	13.03.02 Электроэнергетика и электротехника
Направленность (профиль) образовательной программы	Электропривод и автоматика
Квалификация выпускника	бакалавр
Год начала подготовки (по учебному плану)	2020
Форма обучения	очная
Технология обучения	традиционная

Курс	Семестр	Трудоемкость, з.е.
2, 3	4, 5	9

Вид промежуточной аттестации	Обеспечивающее подразделение
Зачет с оценкой, Курсовая работа, Экзамен	ЭПАПУ

Разработчик рабочей программ	ы:	
доцент ЭПАПУ, к.т.н., доцент (должность, степень, ученое звание)	(подпись)	Г.М. Гринфельд (ФИО)
СОГЛАСОВАНО:		
Заведующий кафедрой		
(наименование кафедры)	(подпись)	С.П. Черный (ФИО)

1 Общие положения

Рабочая программа и фонд оценочных средств дисциплины «Теория автоматического управления» составлены в соответствии с требованиями федерального государственного образовательного стандарта, утвержденного приказом Министерства образования и науки Российской Федерации № 144 от 28.02.2018, и основной профессиональной образовательной программы подготовки «Электропривод и автоматика» по направлению подготовки 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника.

Практическая подготовка реализуется на основе:

- Профессиональный стандарт 40.180 «Специалист в области проектирования систем электропривода». Обобщенная трудовая функция: В. Разработка отдельных разделов проекта на различных стадиях проектирования системы электропривода
- ΠC 40.180 $T\Phi$ 3.2.1 H3-4 Критерии оценки эффективности работы оборудования, для которого разрабатывается проект системы электропривода

Задачи	Формирование навыков расчета динамических и статических характери-
дисциплины	стик технических систем различной физической природы, решения задач
	анализа устойчивости и оценки качества управления такими системами.
Основные	Классификация систем. Описание и анализ непрерывных линейных си-
разделы / темы	стем. Устойчивость непрерывных линейных систем. Качество процессов
дисциплины	регулирования. Синтез непрерывных линейных систем с заданными по-
	казателями качества регулирования. Нелинейные системы автоматиче-
	ского регулирования.

2 Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю), соотнесенных с индикаторами достижения компетенций

Процесс изучения дисциплины «Теория автоматического управления» направлен на формирование следующих компетенций в соответствии с ФГОС ВО и основной образовательной программой (таблица 1):

Таблица 1 – Компетенции и индикаторы их достижения

Код по ФГОС	Индикаторы достижения	Планируемые результаты обучения по дисциплине
	Общепрофессиональны	re
ОПК-2. Способен применять соответствующий физикоматематический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач	ОПК-2.1. Знает фундаментальные законы природы, основные физические и математические законы ОПК-2.2. Умеет применять физические законы и математические методы для решения задач теоретического и прикладного характера ОПК-2.3. Владеет навыками использования знаний физики и математики при решении практических задач	Знает фундаментальные математические законы теории автоматического управления Умеет применять математические методы для решения задач теории автоматического управления Владеет навыками использования знаний математики при решении задач теории автоматического управления

3 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Дисциплина «Теория автоматического управления» изучается на 2 и 3 курсах в 4 и 5 семестрах.

Дисциплина входит в состав блока 1 «Дисциплины (модули)» и относится к обязательной части.

Для освоения дисциплины необходимы знания, умения, навыки и (или) опыт практической деятельности, сформированные в процессе изучения дисциплин: Математика, Химия, Физика, Техническая механика, Теоретические основы электротехники, Электроника, Теория вероятностей и математическая статистика.

Знания, умения и навыки, сформированные при изучении дисциплины «Теория автоматического управления», будут востребованы при изучении дисциплины Дискретные системы управления.

Дисциплина «Теория автоматического управления» частично реализуется в форме практической подготовки. Практическая подготовка организуется путем выполнения курсовой работы.

Дисциплина «Теория автоматического управления» в рамках воспитательной работы направлена на формирование умения аргументировать, самостоятельно мыслить, развивает творчество, профессиональные умения.

4 Объем дисциплины (модуля) в зачетных единицах с указанием количества академических часов, выделенных на контактную работу обучающихся с преподавателем (по видам учебных занятий) и на самостоятельную работу обучающихся

Общая трудоемкость (объем) дисциплины составляет 9 з.е., 324 акад. час. Распределение объема дисциплины (модуля) по видам учебных занятий представ-

Распределение объема дисциплины (модуля) по видам учебных занятий представлено в таблице 2.

Таблица 2 – Объем дисциплины (модуля) по видам учебных занятий

Объем дисциплины	Всего академи- ческих часов
Общая трудоемкость дисциплины	324
Контактная аудиторная работа обучающихся с преподавателем (по видам учебных занятий), всего	144
В том числе:	
занятия лекционного типа (лекции и иные учебные занятия, предусматривающие преимущественную передачу учебной информации педагогическими работниками) занятия семинарского типа (семинары, практические занятия, прак-	64
тикумы, лабораторные работы, коллоквиумы и иные аналогичные занятия)	80
Самостоятельная работа обучающихся и контактная работа, включающая групповые консультации, индивидуальную работу обучающихся с преподавателями (в том числе индивидуальные консультации); взаимодействие в электронной информационно-образовательной среде вуза	144
Промежуточная аттестация обучающихся – Зачет с оценкой, Курсовая работа, Экзамен	36

5 Содержание дисциплины (модуля), структурированное по темам (разделам) с указанием отведенного на них количества академических часов и видов учебной работы

Таблица 3 – Структура и содержание дисциплины (модуля)

— Вилы унебной работ

	Виды учебной работы, включая самостоятельную			
	работу обучающихся и трудоемкость (в час			
Наименование разделов, тем и со-	Контактная работа			
держание материала	преподавателя с обучающимися			
держание материала	Лекции	Семинарские	Лабораторные	CPC
		(практические	занятия	
		занятия)		
	4 семестр			
Раздел 1. Классификация систем.				
Описание и анализ непрерывных				
линейных систем				
Тема 1.1 Фундаментальные прин-				
ципы управления: разомкнутого				
управления, принцип компенсации				
(возмущения), принцип обратной				
связи (регулирование по отклоне-				
нию), принцип комбинированного	2			
управления. Уравнения динамики				
и статики. Описание САУ с ис-				
пользованием дифференциальных				
и операторных уравнений. Переда-				
точные функции				
Тема 1.2 Структурные преобразо-				
вания САУ. Передаточная функ-				
ция, частотные и временные харак-	4			
теристики САУ. Критерии качества				
регулирования САУ				
Моделирование САУ в среде			2	
MATLAB			2	
Передаточные функции элементар-		2		
ных звеньев		2		
Правила построения кусочно-				
асимптотических логарифмических				
амплитудно-частотных характери-		2		
стик по передаточным функциям				
САУ				
Изучение теоретических разделов				
дисциплины, подготовка к заняти-				25
ям семинарского типа, подготовка				25
и оформление курсовой работы.				
Раздел 2. Устойчивость непре-				
рывных линейных систем				
Тема 2.1 Прямой метод оценки	2			
устойчивости непрерывной САУ	2			
Тема 2.2 Косвенный метод оценки				
устойчивости. Необходимое и до-	4			
статочное условие устойчивости				
			1	1

			очая самостоятел	
	работу обучающихся и трудоемкость (в час Контактная работа			cax)
Наименование разделов, тем и со-				
держание материала		давателя с обучан		
~ · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Лекции	Семинарские	Лабораторные	CPC
		(практические	занятия	
		занятия)		
Применение для оценки устойчи-				
вости критериев Михайлова и Най-			8	
квиста				
Расчет корневых оценок запасов		2		
устойчивости		2		
Оценка устойчивости САУ, содер-				
жащих звенья чистого запаздыва-		1		
ния				
Изучение теоретических разделов				
дисциплины, подготовка к заняти-				25
ям семинарского типа, подготовка				23
и оформление курсовой работы.				
Раздел 3. Качество процессов ре-				
гулирования				
Тема 3.1 Оценка динамических				
свойств САУ по временным и ча-	4			
стотным характеристикам				
Тема 3.2 Характеристики САУ в				
статике. Статические и астатиче-	4			
ские САУ				
Определение динамических пока-				
зателей по переходной функции			2	
САУ				
Моделирование САУ, реализую-				
щих принцип комбинированного			6	
управления				
Расчет показателей качества регу-				
лирования следящих систем по ча-		2		
стотным характеристикам				
Определение порядка астатизма				
системы. Способы повышения		2		
точности САУ				
Изучение теоретических разделов				
дисциплины, подготовка к заняти-				25
ям семинарского типа, подготовка				25
и оформление курсовой работы.				
Раздел 4. Синтез непрерывных				
линейных систем с заданными				
показателями качества регули-				
рования				
Тема 4.1 Цели и виды коррекции				
САУ. Частотный метод синтеза	4			
корректирующих устройств				
Тема 4.2 Последовательная кор-	4			

Наименование разделов, тем и содержание материала Пекции Семинарские инфактические занятия Пабораторные занатия Пабораторные занатия Пабораторные занатия Пабораторные занатия Пабораторные з	Виды учебной работы, включая самостоятель работу обучающихся и трудоемкость (в часа				
преподавателя с обучающимися Декции Семинарские занятия рекция САУ Тема 4.3 Параллельная коррекция сАУ Тема 4.4 Аппаратная реализация корректирующих устройств моделирование САУ с последовательными корректирующими звельями моделирование САУ с параллельными корректирующими звельями на базе операционных усилителей построение асимптотической желаемой логарифмической амплитулно-частотной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректируюпего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректируюпих звеньев. ИТОГО по дисциплины, подготовка к заняти-ям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплины (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространетие согоояния пременных состояния метода переменных состояния метода переменных состояния метода переменных состояния метода переменных состояния пременных состояния динейных стационарных САУ. Фуцдаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве е	+				ax)
Держание материала Лекции Семинарские дапятия Держание материала Лекции Семинарские дапятия Держание материала Держание	Наименование разделов, тем и со-	<u> -</u>			
рекция САУ Тема 4.3 Парадлельная коррекция САУ Тема 4.4 Аппаратная реализация корректирующих устройств Моделирование САУ с постедова- тельными корректирующими звеньями Корректирующими звеньями Корректирующими звеньями Корректирующими звеньями Корректирующими звеньями Коррекция САУ звеньями па базе операционных усилителей Построение асимптотической же- даемой логарифмической аппли- тудно-частотной характеристики Определение передаточной функ- ним параллельного корректирующе- го звена с учетом требований к сто аппаратной реализации Решение задачи параллельной кор- рекции для систем различной струк- туры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к заняти- ям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплины (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автома- тического управления в про- странстве состояния Тема 5.1 Сновные положения ме- тода переменных состояния Рема 5.2 Способы построения схем переменных состояния, Решение уравнений состояния, линейных стационарных САУ. Фундамен- тальная матрица Тема 5.3 Связь между представле- нием моделей САУ в пространстве 4	держание материала				CDC
Занятия Зан		лекции			CrC
рекция САУ Тема 4.3 Параллельная коррекция САУ Тема 4.4 Аппаратная реализация корректирующих устройств Моделирование САУ с последовательными корректирующих устройств Моделирование САУ с параллельными корректирующими звеньями Моделирование САУ с параллельными коррекцирующими звеньями Коррекция САУ звеньями на базе операционных усилителей Построение асимптотической желаемой логарифмической амплитудипо-частотной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной структуры Расчет параметров корректирующих звеньем Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к заняти- ям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния . Регисти в тора поднатовных сатационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве			` -	занятия	
Тема 4.3 Параллельная коррекция САУ Тема 4.4 Аппаратная реализация корректирующих устройств Моделирование САУ с последовательными корректирующими звеньями Моделирование САУ с параллельными корректирующими звеньями Моделирование САУ с параллельными корректирующими звеньями корректирующими звеньями корректирующими звеньями корректирующими звеньями корректирующими за с за операционных усилителей Постросние асимптотической желаемой логарифмической амплитудно-частотной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по лисциплины, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по лисциплины (4 семестр) Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построспия схем переменных состояния. Решение уравнений состояния личейных сатационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве	narring CAV		занятия)		
САУ 2 Тема 4.4 Аппаратная реализация корректирующих устройств 2 Моделирование САУ с последовательными корректирующими звеньями 4 Моделирование САУ с нараллельными корректирующими звеньями 4 Коррекция САУ звеньями на базе операционных усилителей 6 Построение асимптотической желаемой логарифмической желаемой логарифмической амплитудно-частотной характеристики 1 Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учстом требований к сто аппаратной реализации 2 Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры 1 Расчет параметров корректирующих звеньев. 1 Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. 1 ИТГОГО по дисциплине (4 семестр) 32 16 32 100 5 семестр 2 2 100	1				
Сема 4.4 Аппаратная реализация корректирующих устройств		2			
Моделирование САУ с последовательными корректирующими звеньями Моделирование САУ с параллельными корректирующими звеньями Моделирование САУ звеньями вбазе операционных усилителей Построение асимптотической желаемой логарифмической жели пределение передаточной функции параллельного корректирующего за вена с учетом требований к его аппаратной реализации 2					
Моделирование САУ с последовательными корректирующими звеньями Моделирование САУ с параллельными корректирующими звеньями Коррекция САУ звеньями на базе операционных усилителей Построение асимптотической желаемой логарифмической амплитудно-частотной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеные. Изучение теоретических разделов дисциплины, подтотовка к запятимя семищарского типа, подтотовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояния Тема 5.1 Сеновные положения метода переменных состояния Решение уравнений состояния линейных стациопарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве		2			
тельными корректирующими звеньями Моделирование САУ с параллельными корректирующими звеньями Коррекция САУ звеньями на базе операционных усилителей Построение асимптотической желасмой логарифмической амплитудно-частотной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньсв. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка и занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояния Тема 5.1 Соновных положения метода переменных состояния Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4					
Ньями Моделирование САУ с параллельными корректирующими звеньями 4	_			4	
Моделирование САУ с параллельными корректирующими звеньями Коррекция САУ звеньями на базе операционных усилителей Построение асимптотической желасмой логарифмической амплитудно-частотной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. 1 32 100 1 25 26 27 28 29 20 20 20 20 21 21 22 23 24 25 26 27 28 28 29 20 20 20 20 20 20 20 20 20					
Ными корректирующими звеньями 4 6				4	
Коррекция САУ звеньями на базе операционных усилителей Построение асимптотической желаемой логарифмической амплитудно-частотной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Тема 5.1 Оспособы построения схем переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 1	=			4	
операционных усилителей Построение асимптотической желаемой логарифиической амплитудно-частотной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4				6	
Построение асимптотической желаемой логарифмической амплитудно-частотной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньсв. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подтотовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплины (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 1	1			0	
лаемой логарифмической амплитудно-частогной характеристики Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО за 16 за 100 Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 1					
Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 1 2 2 2 2 2 3 100 2 2 32 16 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 100 32 30 30 30 30 30 30 30 30			1		
ции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния, Решение уравнений состояния инфинактальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве	тудно-частотной характеристики				
го звена с учетом требований к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояния Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Решение уравнений состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве	Определение передаточной функ-				
по звена с учетом треоовании к его аппаратной реализации Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 1 2 1 25 26 27 27 28 29 20 20 20 20 21 21 22 23 24 26 27 27 28 29 20 20 20 20 20 20 20 20 21 22 23 24 25 26 27 27 28 29 20 20 20 20 20 20 20 20 20			2		
Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Ременных состояния Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4	го звена с учетом требований к его		2		
рекции для систем различной структуры Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 1					
Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 1 25 26 27 28 29 20 20 20 21 20 21 21 22 25 26 27 27 28 29 20 20 20 20 20 20 20 20 20					
Расчет параметров корректирующих звеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 1 25 26 27 28 29 20 20 21 20 21 22 23 24 26 27 27 28 29 20 20 20 20 20 21 21 22 23 24 26 27 27 28 28 29 20 20 20 20 20 20 20 20 20	рекции для систем различной струк-		1		
1 1 25 25 25 25 25 25					
Ввеньев. Изучение теоретических разделов дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 125 25 26 27 28 29 20 21 20 21 21 22 23 24 25 26 27 27 28 29 20 20 20 21 21 22 23 24 25 26 27 28 29 20 20 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 20 20 20 20 20 20 20 20 20			1		
дисциплины, подготовка к занятиям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. ИТОГО по дисциплине (4 семестр) В семестр Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Сами переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 1					
ям семинарского типа, подготовка и оформление курсовой работы. WTOГО по дисциплине (4 семестр) В 2 16 32 100 Тодисциплине (4 семестр) В 32 16 32 100 Тодисциплине (4 семестр) В 32 100 В 32					
и оформление курсовой работы. 32 16 32 100 Том дисциплине (4 семестр) 5 семестр Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4					25
ИТОГО по дисциплине (4 семестр) 32 16 32 100 Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4	-				
по дисциплине (4 семестр) 5 семестр Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4	1 1 1				
Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве		32	16	32	100
Раздел 5. Анализ систем автоматического управления в пространстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных бстационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4	по дисциплине (4 семестр)	5 00M00TD			
тического управления в про- странстве состояний Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4	Разпел 5 Анализ систем автома	3 семестр			
странстве состояний 2 Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния 2 Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица 6 Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4					
Тема 5.1 Основные положения метода переменных состояния 2 Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица 6 Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4					
тода переменных состояния Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве					
Тема 5.2 Способы построения схем переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных стационарных САУ. Фундаментальная матрица 6 Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4		2			
переменных состояния. Решение уравнений состояния линейных 6 стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4	•				
уравнений состояния линейных 6 стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4	-				
стационарных САУ. Фундаментальная матрица Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4		6			
Тальная матрица 1 Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4		-			
Тема 5.3 Связь между представлением моделей САУ в пространстве 4					
нием моделей САУ в пространстве 4					
		4			
1 ''	состояний и представление с по-				

			очая самостоятел удоемкость (в час	
	Контактная работа			· <i>)</i>
Наименование разделов, тем и со-	препо	давателя с обучан		
держание материала	Лекции	Семинарские	Лабораторные	CPC
	лекции	(практические	занятия	CIC
		занятия)	эшили	
мощью передаточных функций		эшигий)		
Моделирование многомерных САУ			2	
Определение управляемости и			2	
наблюдаемости многомерных САУ			2	
*				
Исследование моделей многомер- ных САУ			2	
Составление детализирован-				
ной структурной схемы САУ мето-				
дами прямого, непосредственного,		2		
последовательного и параллельного				
программирования				
Расчет матриц коэффициентов,				
управления и наблюдения САУ за-		2		
данной структуры. Вычислений		<u> </u>		
фундаментальной матрицы				
Применение методов вычисления		4		
фундаментальной матрицы		4		
Изучение теоретических разделов				
дисциплины, подготовка к заняти-				
ям семинарского типа, подготовка				22
и оформление расчетно-				
графической работы.				
Раздел 6. Нелинейные системы				
автоматического регулирования				
Тема 6.1 Формы математического	Λ			
описания нелинейных систем	4			
Тема 6.2 Гармоническая линеари-				
зация нелинейных САУ	4			
Тема 6.3 Анализ абсолютной				
устойчивости. Оценка абсолютной	4			
устойчивости с помощью критерия	4			
Попова				
Тема 6.4 Синтез нелинейных САУ.				
Постановка задачи синтеза нели-				
нейных одноканальных систем.				
Условия разрешимости задачи син-	0			
теза.	8			
Линейная коррекция нелинейных				
систем. Нелинейные корректиру-				
ющие устройства.				
Моделирование нелинейной САУ			2	
Определение параметров и устой-				
чивости автоколебательных режи-			2	
мов в нелинейных САУ				
	İ	I	1	

	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу обучающихся и трудоемкость (в часах)			
	puccijec	ouri)		
Наименование разделов, тем и со-	препо,			
держание материала	Лекции	Семинарские	Лабораторные	CPC
		(практические	занятия	
		занятия)		
Проверка условий абсолютной				
устойчивости на моделях нелиней-			2	
ных САУ				
Исследование вопросов коррекции			4	
нелинейных САУ			·	
Построение фазовых траекторий.		2		
Классификация особых точек.		_		
Определение наличия в системе				
автоколебаний, вычисление их па-		_		
раметров (на основе метода гармо-		2		
нической линеаризации нелиней-				
ного элемента)				
Частотный способ анализа устой-				
чивости. Процедура проверки аб-		2		
солютной устойчивости				
Расчет регуляторов, обеспечиваю-				
щих заданное качество переходных		2		
процессов в замкнутой нелинейной САУ		_		
Изучение теоретических разделов				
дисциплины, подготовка к занятиям				
семинарского типа, подготовка и				22
оформление расчетно-графической				
работы.				
ИТОГО	32	16	16	44
по дисциплине (5 семестр)	<i>34</i>	10	10	77
ИТОГО	64	32	48	144
по дисциплине			.0	177

6 Внеаудиторная самостоятельная работа обучающихся по дисциплине (модулю)

При планировании самостоятельной работы студенту рекомендуется руководствоваться следующим распределением часов на самостоятельную работу (таблица 4):

Таблица 4 – Рекомендуемое распределение часов на самостоятельную работу

Компоненты самостоятельной работы	Количество часов
Изучение теоретических разделов дисциплины	25
Подготовка к занятиям семинарского типа	25
Подготовка и оформление Курсовой работы	50
Итого 4 семестр	100
Изучение теоретических разделов дисциплины	10
Подготовка к занятиям семинарского типа	10
Подготовка и оформление Расчетно-графической работы	24

Итого 5 семестр	44
Итого по дисциплине	144

7 Оценочные средства для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине (модулю)

Фонд оценочных средств для проведения текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации представлен в Приложении 1.

Полный комплект контрольных заданий или иных материалов, необходимых для оценивания результатов обучения по дисциплине (модулю), практике хранится на кафедре-разработчике в бумажном и электронном виде.

8 Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля)

8.1 Основная литература

- 1) Бесекерский, В.А. Теория систем автоматического управления / В. А. Бесекерский, Е. П. Попов. 4-е изд., перераб. и доп. Санкт-Петербург.: Профессия, 2004. 749с.
- 2) Воронов, А.А. Основы теории автоматического регулирования и управления: Учебное пособие для вузов / А. А. Воронов, В. К. Титов, Б. Н. Новогранов. Москва: Высшая школа, 1977. 519с.: ил.
- 3) Воронов, А.А. Основы теории автоматического управления: автоматическое регулирование непрерывных линейных систем / А. А. Воронов. 2-е изд., перераб. и доп. Москва: Энергия, 1980. 309с.
- 4) Иващенко, Н.Н. Автоматическое регулирование: теория и элементы систем: Учебник / Н. Н. Иващенко. 4-е изд., перераб. и доп. Москва : Машиностроение, 1978; 1973. 736с.
- 5) Сборник задач по теории автоматического регулирования и управления: Для вузов / В. А. Бесекерский, А. Н. Герасимов, С. В. Лучко, [и др.]; Под ред. В.А. Бесекерского. 5-е изд., перераб. и доп. Москва: Наука, 1978. 510с.

8.2 Дополнительная литература

- 1) Гайдук, А.Р. Теория автоматического управления в примерах и задачах с решениями в МАТLAB: Учебное пособие для вузов / А. Р. Гайдук, В. Е. Беляев, Т. А. Пьявченко. 4-е изд., стер., 3-е изд., стер. Санкт-Петербург.: Лань, 2017; 2016. 463с.: ил. (Учебники для вузов. Специальная литература).
- 2) Глазырин, Г. В. Теория автоматического регулирования / Глазырин Г.В. Новосибирск :HГТУ, 2014. 168 с.: ISBN 978-5-7782-2473-5. Текст : электронный. URL: https://znanium.com/catalog/product/558731 (дата обращения: 29.06.2021). Режим доступа: по полписке.
- 3) Борисевич, А. В. Теория автоматического управления: элементарное введение с применением MATLAB: монография / А. В. Борисевич. Москва: Инфра-М, 2014. 200 с. ISBN 978-5-16-101828-6. Текст: электронный. URL: https://znanium.com/catalog/product/470329 (дата обращения: 29.06.2021)

8.3 Методические указания для студентов по освоению дисциплины

1) Гринфельд, Г.М. Теория автоматического управления: учебное пособие// Г.М. Гринфельд. — 2-е изд., перераб и доп. - Комсомольск-на-Амуре: Государственное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Комсомольский-на-Амуре гос. техн. ун-т» 2007.- 122с.

8.4 Современные профессиональные базы данных и информационные справочные системы, используемые при осуществлении образовательного процесса по дисциплине

- 1) znanium.com: электронно-библиотечная система: сайт. Москва, 2021 ООО «Знаниум» URL: http://www.znanium.com (дата обращения: 15.06.2021). Режим доступа: для зарегистрир. пользователей.
- 2) iprbookshop.ru: электронно-библиотечная система : сайт. Саратов, 2021 OOO «Компания "Ай Пи Ар Медиа"» URL: http://www.iprbookshop.ru (дата обращения: 15.06.2021).

8.5 Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения дисциплины (модуля)

- 1) elibrary.ru : научная электронная библиотека : сайт. Москва, 2000 . URL: http://elibrary.ru/ (дата обращения: 30.06.2021). Режим доступа: для зарегистрир. пользователей.
- 2) vlibrary.ru : информационная система доступа к электронным каталогам библиотек сферы образования и науки : сайт. Москва, 2011 ГПНТБ URL: http://www.vlibrary.ru/ (дата обращения: 30.06.2021). Режим доступа: для зарегистрир. пользователей.

8.6 Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение, используемое при осуществлении образовательного процесса по диспиплине

Таблица 5 – Перечень используемого программного обеспечения

Наименование ПО	Реквизиты / условия использования
Microsoft Imagine Premium	Лицензионный договор АЭ223 №008/65 от 11.01.2019
OpenOffice	Свободная лицензия, условия использования по ссылке:
	https://www.openoffice.org/license.html
Программа структурного мо-	Распоряжение о вводе в учебный процесс ПО от
делирования (PSM) разрабо-	23.12.2015, акт внедрения результатов научных исследо-
танная на кафедре ЭПАПУ	ваний
КнАГТУ	

9 Организационно-педагогические условия

Организация образовательного процесса регламентируется учебным планом и расписанием учебных занятий. Язык обучения (преподавания) - русский. Для всех видов аудиторных занятий академический час устанавливается продолжительностью 45 минут.

При формировании своей индивидуальной образовательной траектории обучающийся имеет право на перезачет соответствующих дисциплин и профессиональных модулей, освоенных в процессе предшествующего обучения, который освобождает обучающегося от необходимости их повторного освоения.

9.1 Образовательные технологии

Учебный процесс при преподавании курса основывается на использовании традиционных, инновационных и информационных образовательных технологий. Традиционные образовательные технологии представлены лекциями и семинарскими (практическими) занятиями. Инновационные образовательные технологии используются в виде широкого применения активных и интерактивных форм проведения занятий. Информационные образовательные технологии реализуются путем активизации самостоятельной работы студентов в информационной образовательной среде.

9.2 Занятия лекционного типа

Лекционный курс предполагает систематизированное изложение основных вопросов учебного плана.

На первой лекции лектор обязан предупредить студентов, применительно к какому базовому учебнику (учебникам, учебным пособиям) будет прочитан курс.

Лекционный курс должен давать наибольший объем информации и обеспечивать более глубокое понимание учебных вопросов при значительно меньшей затрате времени, чем это требуется большинству студентов на самостоятельное изучение материала.

9.3 Занятия семинарского типа

Семинарские занятия представляют собой детализацию лекционного теоретического материала, проводятся в целях закрепления курса и охватывают все основные разделы.

Основной формой проведения семинаров является обсуждение наиболее проблемных и сложных вопросов по отдельным темам, а также разбор примеров и ситуаций в аудиторных условиях. В обязанности преподавателя входят: оказание методической помощи и консультирование студентов по соответствующим темам курса.

Активность на семинарских занятиях оценивается по следующим критериям:

- ответы на вопросы, предлагаемые преподавателем;
- участие в дискуссиях;
- выполнение проектных и иных заданий;
- ассистирование преподавателю в проведении занятий.

Ответ должен быть аргументированным, развернутым, не односложным, содержать ссылки на источники.

Доклады и оппонирование докладов проверяют степень владения теоретическим материалом, а также корректность и строгость рассуждений.

Оценивание заданий, выполненных на семинарском занятии, входит в накопленную оценку.

9.4 Самостоятельная работа обучающихся по дисциплине (модулю)

Самостоятельная работа студентов — это процесс активного, целенаправленного приобретения студентом новых знаний, умений без непосредственного участия преподавателя, характеризующийся предметной направленностью, эффективным контролем и оценкой результатов деятельности обучающегося.

Цели самостоятельной работы:

- систематизация и закрепление полученных теоретических знаний и практических умений студентов;
 - углубление и расширение теоретических знаний;
- · формирование умений использовать нормативную и справочную документацию, специальную литературу;
- развитие познавательных способностей, активности студентов, ответственности и организованности;
- · формирование самостоятельности мышления, творческой инициативы, способностей к саморазвитию, самосовершенствованию и самореализации;
 - развитие исследовательских умений и академических навыков.

Самостоятельная работа может осуществляться индивидуально или группами студентов в зависимости от цели, объема, уровня сложности, конкретной тематики.

Технология организации самостоятельной работы студентов включает использование информационных и материально-технических ресурсов университета.

Контроль результатов внеаудиторной самостоятельной работы студентов может проходить в письменной, устной или смешанной форме.

Студенты должны подходить к самостоятельной работе как к наиважнейшему средству закрепления и развития теоретических знаний, выработке единства взглядов на

отдельные вопросы курса, приобретения определенных навыков и использования профессиональной литературы.

9.5 Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

При изучении дисциплины обучающимся целесообразно выполнять следующие рекомендации:

- 1. Изучение учебной дисциплины должно вестись систематически.
- 2. После изучения какого-либо раздела по учебнику или конспектным материалам рекомендуется по памяти воспроизвести основные термины, определения, понятия раздела.
- 3. Особое внимание следует уделить выполнению отчетов по практическим занятиям и индивидуальным комплексным заданиям на самостоятельную работу.
- 4. Вся тематика вопросов, изучаемых самостоятельно, задается на лекциях преподавателем. Им же даются источники (в первую очередь вновь изданные в периодической научной литературе) для более детального понимания вопросов, озвученных на лекции.

При самостоятельной проработке курса обучающиеся должны:

- просматривать основные определения и факты;
- · повторить законспектированный на лекционном занятии материал и дополнить его с учетом рекомендованной по данной теме литературы;
- изучить рекомендованную литературу, составлять тезисы, аннотации и конспекты наиболее важных моментов;
 - самостоятельно выполнять задания, аналогичные предлагаемым на занятиях;
 - использовать для самопроверки материалы фонда оценочных средств.

Методические указания при работе над конспектом лекции

В ходе лекционных занятий необходимо вести конспектирование учебного материала. Обращать внимание на категории, формулировки, раскрывающие содержание тех или иных явлений и процессов, научные выводы и практические рекомендации, положительный опыт в ораторском искусстве. Желательно оставить в рабочих конспектах поля, на которых делать пометки из рекомендованной литературы, дополняющие материал прослушанной лекции, а также подчеркивающие особую важность тех или иных теоретических положений. Задавать преподавателю уточняющие вопросы с целью уяснения теоретических положений, разрешения спорных ситуаций и т.д.

Методические указания по самостоятельной работе над изучаемым материалом и при подготовке к практическим занятиям

Начинать надо с изучения рекомендованной литературы. Необходимо помнить, что на лекции обычно рассматривается не весь материал, а только его часть. Остальная его часть восполняется в процессе самостоятельной работы. В связи с этим работа с рекомендованной литературой обязательна. Особое внимание при этом необходимо обратить на содержание основных положений и выводов, объяснение явлений и фактов, уяснение практического приложения рассматриваемых теоретических вопросов. В процессе этой работы необходимо стремиться понять и запомнить основные положения рассматриваемого материала, примеры, поясняющие его, а также разобраться в иллюстративном материале и т.д.

Методические указания по выполнению курсового проекта

Теоретическая часть курсового проекта выполняется по установленным темам с использованием практических материалов. К каждой теме курсового проекта рекомендуется примерный перечень узловых вопросов, список необходимой литературы. Излагая вопросы темы, следует строго придерживаться плана. Работа не должна представлять пересказ отдельных глав учебника или учебного пособия. Необходимо изложить собственные соображения по существу излагаемых вопросов, внести свои предложения. Общие положения должны быть подкреплены и пояснены конкретными примерами. Излагаемый

материал при необходимости следует проиллюстрировать таблицами, схемами, диаграммами и т.д.

Методические указания по выполнению расчетно-графической работы

Теоретическая часть расчетно-графической работы выполняется по установленным темам с использованием практических материалов. К каждой теме расчетно-графической работы рекомендуется примерный перечень узловых вопросов, список необходимой литературы. Излагая вопросы темы, следует строго придерживаться плана. Работа не должна представлять пересказ отдельных глав учебника или учебного пособия. Необходимо изложить собственные соображения по существу излагаемых вопросов, внести свои предложения. Общие положения должны быть подкреплены и пояснены конкретными примерами. Излагаемый материал при необходимости следует проиллюстрировать таблицами, схемами, диаграммами и т.д.

10 Описание материально-технического обеспечения, необходимого для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю)

10.1 Учебно-лабораторное оборудование

Таблица 6 – Перечень оборудования лаборатории

Аудитория	Наименование аудитории (лаборатории)	Используемое оборудование
202/3	Лаборатория ЭВМ и вы-	Персональные компьютеры
	числительных промышлен-	
	ных сетей	

10.2 Технические и электронные средства обучения

Лекционные занятия.

Аудитории для лекционных занятий укомплектованы мебелью и техническими средствами обучения, служащими для представления учебной информации большой аудитории (наборы демонстрационного оборудования (проектор, экран, компьютер/ноутбук), учебно-наглядные пособия, тематические иллюстрации).

Практические занятия.

Аудитории для практических занятий укомплектованы специализированной мебелью и техническими средствами обучения (проектор, экран, компьютер/ноутбук).

Лабораторные занятия.

Для лабораторных занятий используется аудитория № 202/3, оснащенная оборудованием, указанным в табл. 6.

Самостоятельная работа.

Помещения для самостоятельной работы оснащены компьютерной техникой с возможностью подключения к сети «Интернет» и доступом к электронной информационнообразовательной среде КнАГУ:

- читальный зал НТБ КнАГУ;
- компьютерные классы (ауд. <u>211</u> корпус № <u>3</u>).

11 Иные сведения

Методические рекомендации по обучению лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

Освоение дисциплины обучающимися с ограниченными возможностями здоровья может быть организовано как совместно с другими обучающимися, так и в отдельных группах. Предполагаются специальные условия для получения образования обучающимися с ограниченными возможностями здоровья.

Профессорско-педагогический состав знакомится с психолого-физиологическими особенностями обучающихся инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья, индивидуальными программами реабилитации инвалидов (при наличии). При необходимости осуществляется дополнительная поддержка преподавания тьюторами, психологами, социальными работниками, прошедшими подготовку ассистентами.

В соответствии с методическими рекомендациями Минобрнауки РФ (утв. 8 апреля 2014 г. N АК-44/05вн) в курсе предполагается использовать социально-активные и рефлексивные методы обучения, технологии социокультурной реабилитации с целью оказания помощи в установлении полноценных межличностных отношений с другими студентами, создании комфортного психологического климата в студенческой группе. Подбор и разработка учебных материалов производятся с учетом предоставления материала в различных формах: аудиальной, визуальной, с использованием специальных технических средств и информационных систем.

Освоение дисциплины лицами с OB3 осуществляется с использованием средств обучения общего и специального назначения (персонального и коллективного использования). Материально-техническое обеспечение предусматривает приспособление аудиторий к нуждам лиц с OB3.

Форма проведения аттестации для студентов-инвалидов устанавливается с учетом индивидуальных психофизических особенностей. Для студентов с ОВЗ предусматривается доступная форма предоставления заданий оценочных средств, а именно:

- · в печатной или электронной форме (для лиц с нарушениями опорнодвигательного аппарата);
- · в печатной форме или электронной форме с увеличенным шрифтом и контрастностью (для лиц с нарушениями слуха, речи, зрения);
 - методом чтения ассистентом задания вслух (для лиц с нарушениями зрения).

Студентам с инвалидностью увеличивается время на подготовку ответов на контрольные вопросы. Для таких студентов предусматривается доступная форма предоставления ответов на задания, а именно:

- письменно на бумаге или набором ответов на компьютере (для лиц с нарушениями слуха, речи);
- выбором ответа из возможных вариантов с использованием услуг ассистента (для лиц с нарушениями опорно-двигательного аппарата);
 - устно (для лиц с нарушениями зрения, опорно-двигательного аппарата).

При необходимости для обучающихся с инвалидностью процедура оценивания результатов обучения может проводиться в несколько этапов.

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ¹ по дисциплине

Теория автоматического управления

Направление подготовки	13.03.02 Электроэнергетика и электротехника
Направленность (профиль)	Электропривод и автоматика
образовательной программы	
Квалификация выпускника	бакалавр
Год начала подготовки	2020
(по учебному плану)	
Форма обучения	очная
Технология обучения	традиционная

Курс	Семестр	Трудоемкость, з.е.
2, 3	4, 5	9

Вид промежуточной аттестации	Обеспечивающее подразделение
Зачет с оценкой, Курсовая работа, Экзамен	ЭПАПУ

16

¹ В данном приложении представлены типовые оценочные средства. Полный комплект оценочных средств, включающий все варианты заданий (тестов, контрольных работ и др.), предлагаемых обучающемуся, хранится на кафедре в бумажном и электронном виде.

1 Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю), соотнесенных с планируемыми результатами образовательной программы

Таблица 1 – Компетенции и индикаторы их достижения

Код по ФГОС	Индикаторы достижения	Планируемые результаты обучения по дисциплине
	Общепрофессиональны	ie
ОПК-2. Способен применять соответствующий физикоматематический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач	ОПК-2.1. Знает фундаментальные законы природы, основные физические и математические законы ОПК-2.2. Умеет применять физические законы и математические методы для решения задач теоретического и прикладного характера ОПК-2.3. Владеет навыками использования знаний физики и математики при решении прак-	Знает фундаментальные математические законы теории автоматического управления Умеет применять математические методы для решения задач теории автоматического управления Владеет навыками использования знаний математики при решении задач теории автоматиче-
	тических задач	ского управления

Таблица 2 – Паспорт фонда оценочных средств

Контролируемые	Формируемая	Наименование	
разделы (темы)	компетенция	оценочного	Показатели оценки
дисциплины		средства	
	4 c	еместр	
Разделы 1 – 4	ОПК-2	Тест	Правильность ответов
Разделы 1 – 4	ОПК-2	Лабораторные	Аргументированность от-
		работы	ветов
Разделы 1 – 4	ОПК-2	Практические	Полнота и правильность вы-
		задания	полнения задания
Разделы 2 – 4	ОПК-2	Курсовая	Полнота и правильность
		работа	выполнения задания
	5 ce	еместр	
Разделы 5, 6	ОПК-2	Лабораторные	Аргументированность от-
		работы	ветов
Разделы 5, 6	ОПК-2	Практические	Полнота и правильность вы-
		занятия	полнения задания
Разделы 5, 6	ОПК-2	Расчетно-	Полнота и правильность
		графическая	выполнения задания
		работа	
Разделы 5, 6	ОПК-2	Вопросы к экза-	Полнота и аргументиро-
		мену	ванность ответов

2 Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующие процесс формирования компетенций

Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, представлены в виде технологической карты дисци-

Таблица 3 – Технологическая карта

	ИЦА 3 — ГЕХНОЛО Наименование оценочного	Сроки выполне-	Шкала оценива-	Критерии оценивания
	средства	НИЯ	РИЯ	4 семестр
	I	Іромежуто		стация в форме Зачет с оценкой
1	Тест	в течение	15 бал-	15 баллов – 91-100 % правильных ответов – высокий
		семестра	лов	уровень знаний;
		1		13 баллов – 71-90 % правильных ответов – достаточ-
				но высокий уровень знаний;
				10 баллов – 61-70 % правильных ответов – средний
				уровень знаний;
				7 баллов – 51-60 % правильных ответов – низкий
				уровень знаний;
				0 баллов – 0-50 % правильных ответов – очень низ-
				кий уровень знаний.
2	Лабораторная	в течение	5 баллов	5 баллов – студент показал отличные навыки приме-
	работа 1	семестра		нения полученных знаний и умений при решении
3	Лабораторная	в течение	5 баллов	профессиональных задач в рамках усвоенного учеб-
	работа 2	семестра	3 баллов	ного материала.
4	Лабораторная	в течение	5 баллов	4 балла – студент показал хорошие навыки примене-
	работа 3	семестра	э ошллов	ния полученных знаний и умений при решении про-
5	Лабораторная	в течение	5 баллов	фессиональных задач в рамках усвоенного учебного
-	работа 4	семестра		материала.
6	Лабораторная работа 5	в течение	5 баллов	3 балла – студент показал удовлетворительное вла-
7	Лабораторная	в течение		дение навыками применения полученных знаний и
,	работа 6	семестра	5 баллов	умений при решении профессиональных задач в рам-
8	Лабораторная	в течение	5 6	ках усвоенного учебного материала.
	работа 7	семестра	5 баллов	2 балла – студент продемонстрировал недостаточный
9	Практическое	в течение	5 баллов	уровень владения умениями и навыками при реше-
	задание 1	семестра	Э баллов	нии профессиональных задач в рамках усвоенного
10	Практическое	в течение	5 баллов	учебного материала.
1.1	задание 2	семестра		
11	Практическое	в течение	5 баллов	
12	задание 3 Практическое	в течение		
12	задание 4	семестра	5 баллов	
13	Практическое	в течение		
	задание 5	семестра	5 баллов	
14	Практическое	в течение	5 баллов	
	задание 6	семестра	2 Oalilior	
15	Практическое	в течение	5 баллов	
1.0	задание 7	семестра	2 OWILIOD	
16	Практическое	в течение	5 баллов	
17	задание 8 Практическое	семестра		
1 /	задание 9	в течение семестра	5 баллов	
18	Практическое	в течение		
10	задание 10	семестра	5 баллов	
ИТС		-	100 баллов	-

Критерии оценки результатов обучения по дисциплине:

- 0-64% от максимально возможной суммы баллов «неудовлетворительно» (недостаточный уровень для промежуточной аттестации по дисциплине);
- 65 74 % от максимально возможной суммы баллов «удовлетворительно» (пороговый (минимальный) уровень);
- 75 84 % от максимально возможной суммы баллов «хорошо» (средний уровень);

	Наименование оценочного средства	Сроки выполне- ния	Шкала оценива- ния	Критерии оценивания	
85 -	85 - 100 % от максимально возможной суммы баллов - «отлично» (высокий (максималь-				
ный	ный) уровень)				

	Наименование оценочного	Сроки выполне-	Шкала оценива-	Критерии					
	средства	ния	ния	оценивания					
	ородотак			5 семестр					
	Промежуточная аттестация в форме Экзамен								
1	Лабораторная	в течение	5 баллов	5 баллов – студент показал отличные навыки приме-					
	работа 1	семестра		нения полученных знаний и умений при решении					
2	Лабораторная	в течение	5 баллов	профессиональных задач в рамках усвоенного учеб-					
	работа 2	семестра		ного материала.					
3	Лабораторная	в течение	5 баллов	4 балла – студент показал хорошие навыки примене-					
	работа 3	семестра		ния полученных знаний и умений при решении про-					
4	Лабораторная	в течение	5 баллов	фессиональных задач в рамках усвоенного учебного					
	работа 4	семестра		материала.					
5	Лабораторная	в течение	5 баллов	3 балла – студент показал удовлетворительное вла-					
	работа 5	семестра		дение навыками применения полученных знаний и					
6	Лабораторная	в течение	5 баллов						
	работа 6	семестра		умений при решении профессиональных задач в рам-					
7	Лабораторная	в течение	5 баллов	ках усвоенного учебного материала.					
0	работа 7	семестра	F 6	0 баллов – студент продемонстрировал недостаточ-					
8	Практическое	в течение	5 баллов	ный уровень владения умениями и навыками при					
9	задание 1	в течение	5 баллов	решении профессиональных задач в рамках усвоен-					
9	Практическое задание 2		3 баллов	ного учебного материала.					
10	Практическое	в течение	5 баллов						
10	задание 3.	семестра	Э баллов						
11	Практическое	в течение	5 баллов						
11	задание 4.	семестра	5 Gailiob						
12	Практическое	в течение	5 баллов						
	задание 5	семестра							
13	Практическое	в течение	5 баллов						
	задание 6.	семестра							
14	Практическое	в течение	5 баллов						
	задание 7.	семестра							
15	Расчетно-	в течение	15 баллов	15 баллов – студент показал отличные навыки при-					
	графическая	семестра		менения полученных знаний и умений при решении					
	работа			профессиональных задач в рамках усвоенного учеб-					
				ного материала.					
				10 баллов – студент показал хорошие навыки приме-					
				нения полученных знаний и умений при решении					
				профессиональных задач в рамках усвоенного учеб-					
				ного материала.					
				5 баллов – студент показал удовлетворительное вла-					
				дение навыками применения полученных знаний и					
				умений при решении профессиональных задач в рам-					
				ках усвоенного учебного материала.					
				0 баллов – студент продемонстрировал недостаточ-					
				ный уровень владения умениями и навыками при					
				решении профессиональных задач в рамках усвоен-					
				ного учебного материала.					
Теку	/щий контроль:	-	85 баллов	-					
Экза	имен:	-	15 баллов	15 баллов – студент привел полные и точные ответы					
				на 2 вопроса экзаменационного билета, свободно					
				владеет основными терминами и понятиями курса,					
				последовательно и логично излагает материала кур-					
		I	<u> </u>	The system of the state of the					

	Наименование оценочного средства	Сроки выполне- ния	Шкала оценива- ния	Критерии оценивания
				са, сделал законченные выводы и обобщения по теме вопросов, привел исчерпывающие ответы на дополнительные вопросы. 10 баллов – студент привел полные и точные ответы на 2 вопроса экзаменационного билета, показал знание основных терминов и понятий курса; последовательно излагает материала курса; умеет формулировать некоторые обобщения по теме вопросов; привел достаточно полные ответы на дополнительные вопросы. 5 баллов – студент привел полные и точные ответы на 1 вопрос экзаменационного билета, показал удовлетворительное знание основных терминов и понятий курса, недостаточно последовательно излагает материал курса, умеет формулировать отдельные выводы и обобщения по теме дополнительных вопросов. 0 баллов – студент правильно не ответил не на один вопрос экзаменационного билета, не освоил обязательного минимума знаний
ИТС	РГО:	-	100 баллов	-

Критерии оценки результатов обучения по дисциплине:

- 0 64 % от максимально возможной суммы баллов «неудовлетворительно» (недостаточный уровень для промежуточной аттестации по дисциплине);
- 65 74 % от максимально возможной суммы баллов «удовлетворительно» (пороговый (минимальный) уровень);
- 75 84 % от максимально возможной суммы баллов «хорошо» (средний уровень);
- 85 100 % от максимально возможной суммы баллов «отлично» (высокий (максимальный) уровень)

4 семестр

Промежуточная аттестация в форме Курсовая работа

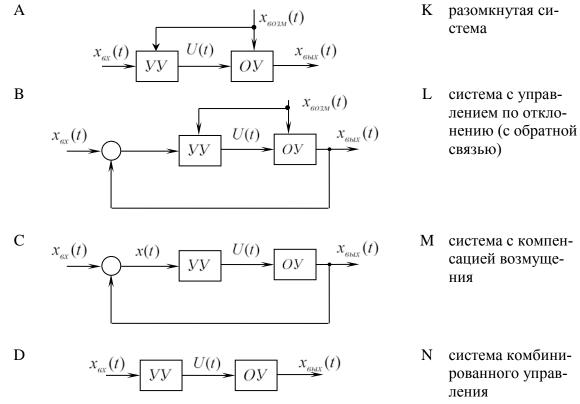
По результатам защиты курсового проекта (работы) выставляется оценка по 4-балльной шкале оценивания

- оценка *«отпично»* выставляется студенту, если в работе содержатся элементы научного творчества и делаются самостоятельные выводы, достигнуты все результаты, указанные в задании, качество оформления отчета соответствует установленным в вузе требованиям и при защите студент проявил отличное владение материалом работы и способность аргументировано отвечать на поставленные вопросы по теме работы;
- оценка *«хорошо»* выставляется студенту, если в работе достигнуты все результаты, указанные в задании, качество оформления отчета соответствует установленным в вузе требованиям и при защите студент проявил хорошее владение материалом работы и способность аргументировано отвечать на поставленные вопросы по теме работы;
- оценка *«удовлетворительно»* выставляется студенту, если в работе достигнуты основные результаты, указанные в задании, качество оформления отчета в основном соответствует установленным в вузе требованиям и при защите студент проявил удовлетворительное владение материалом работы и способность отвечать на большинство поставленных вопросов по теме работы;
- оценка *«неудовлетворительно»* выставляется студенту, если в работе не достигнуты основные результаты, указанные в задании или качество оформления отчета не соответствует установленным в вузе требованиям, или при защите студент проявил неудовлетворительное владение материалом работы и не смог ответить на большинство поставленных вопросов по теме работы.
 - 3 Типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующие процесс формирования компетенций в ходе освоения образовательной программы

3.1 Задания для текущего контроля успеваемости

Тесты

- 1. Система автоматического регулирования является линейной, если:
 - 1.1. все сигналы в системе изменяются во времени по линейному закону;
 - 1.2. для системы выполняется принцип суперпозиции;
- 1.3. зависимость между значениями всех параметров системы и величиной ее входного сигнала линейная;
 - 1.4. все параметры системы изменяются во времени по линейному закону.
- 2 Поставьте в соответствие приведенные структуры систем автоматического управления и указанные варианты их классификации.



- 3. Система автоматического регулирования является стационарной, если:
 - 3.1. входной сигналы системы не изменяется во времени;
- 3.2. реакция системы на единичный ступенчатый воздействие представляет собой линейно нарастающий сигнал;
 - 3.3. все параметры системы стабильны;
 - 3.4. значение сигнала ошибки в установившемся режиме равно нулю.
- 4. Деление систем автоматического регулирования на статические и астатические осуществляется в зависимости от:
 - 4.1. значения сигнала ошибки в установившемся режиме;
 - 4.2. динамических характеристик системы;
 - 4.2. значений «нулей» передаточной функции разомкнутой системы;
 - 4.4. значений «полюсов» передаточной функции замкнутой системы.
- 5. Поставьте в соответствие тип системы и характеристику входного сигнала системы.
- А система стабилизации D входной сигнал заранее определенная функция времени

В система программного регулирования

В входной сигнал – заранее неопределенная, зачастую случайная функция времени

С следящая система

F входной сигнал – константа (не изменяется во времени)

6. Поставьте в соответствие приведенные оригиналы x(t) и изображения по Лапласу x(p) типовых сигналов системы автоматического регулирования.

A
$$x(t) = 1(t)$$
 K $x(p) = \frac{\omega}{(p+\alpha)^2 + \omega^2}$
B $x(t) = \alpha t$ L $x(p) = \frac{1}{p}$
C $x(t) = e^{-\alpha t} \sin(\omega t)$ M $x(p) = \frac{\alpha \omega}{p^2 + \omega^2}$
D $x(t) = \alpha \sin \omega t$ N $x(p) = \frac{1}{p+\alpha}$
F $x(t) = e^{-\alpha t}$ O $x(p) = \frac{\alpha}{p^2}$

- 7. Передаточная функция системы автоматического регулирования это:
 - 7.1. реакция системы на единичное ступенчатое входное воздействие;
 - 7.2. отношение изображений Фурье выходного и входного сигналов;
- 7.3 отношение изображения по Лапласу выходного сигнала к изображению по Лапласу входного сигнала при нулевых начальных условиях;
- 7.4. отношение выходного и входного сигналов при подаче на вход системы гармонического воздействия.
- 8. Передаточная функция замкнутой системы автоматического регулирования по ошибке равна:
- 8.1. отношению амплитуд выходного сигнала и сигнала ошибки при подаче на вход системы гармонического воздействия;
- 8.2.отношению изображений Фурье сигнала ошибки регулирования и входного сигнала:
- 8.3 отношению изображения по Лапласу сигнала ошибки регулирования к изображению по Лапласу входного сигнала при нулевых начальных условиях;
- 8.4. отношению изображения по Лапласу выходного сигнала к изображению по Лапласу сигнала ошибки регулирования при нулевых начальных условиях.
- 9. Передаточная функция замкнутой системы автоматического регулирования в разомкнутом состоянии равна:
 - 9.1. передаточной функции прямого канала системы;
- 9.2. произведению передаточных функций прямого канала и канала обратной связи системы;
 - 9.3. передаточной функции канала обратной связи системы;
- 9.4. отношению передаточных функций прямого канала и канала обратной связи системы.
- 10. Дифференциальному уравнению вида

$$a_{3}\frac{d^{3}x_{_{6blx}}(t)}{dt^{n}} + a_{2}\frac{d^{2}x_{_{6blx}}(t)}{dt^{2}} + a_{1}\frac{dx_{_{6blx}}(t)}{dt} + a_{0}x_{_{6blx}}(t) = b_{2}\frac{d^{2}x_{_{ex}}(t)}{dt^{m}} + b_{1}\frac{dx_{_{ex}}(t)}{dt} + b_{0}x_{_{ex}}(t)$$

соответствует передаточная функция:

10.1.
$$W(p) = \frac{a_3 p^3 + a_2 p^2 + a_1 p + a_0}{b_2 p^2 + b_1 p + b_0};$$
10.2.
$$W(p) = \frac{b_2 p^2 + b_1 p + b_0}{a_3 p^3 + (a_2 + b_2) p^2 + (a_1 + b_1) p + (a_0 + b_0)};$$
10.3.
$$W(p) = \frac{b_2 p^2 + b_1 p + b_0}{a_3 p^3 + (a_2 - b_2) p^2 + (a_1 - b_1) p + (a_0 - b_0)};$$
10.4.
$$W(p) = \frac{b_2 p^2 + b_1 p + b_0}{a_3 p^3 + a_2 p^2 + a_1 p + a_0}.$$

- 11. Для линейной системы автоматического регулирования зависимость передаточной функции $W(p) = \frac{x_{\scriptscriptstyle obst}(p)}{x_{\scriptscriptstyle ex}(p)}$ от входного сигнала системы:
 - 11.1. пропорциональная;
 - 11.2. обратно пропорциональная;
 - 11.3. передаточной функции линейной системы не зависит от входного сигнала;
 - 11.4. определяется порядком передаточной функции.
- 12. Порядок системы автоматического регулирования определяется:
 - 12.1. количеством нулей передаточной функции системы;
 - 12.2. количеством элементарных звеньев, входящих в систему;
 - 12.3. количеством полюсов передаточной функции системы;
- 12.4. суммарным числом различных управляющих и возмущающих воздействий, приложенных к системе.
- 13. Физическая реализуемость передаточной функции системы автоматического регулирования предполагает следующее соотношение между количеством ее нулей (m) и полюсов (n):
 - 13.1. *n* < *m*
 - 13.2. n = m
 - 13.3. $n \ge m$
 - 13.4. не зависит от соотношения m и n .
- 14. Временные характеристики системы автоматического регулирования:
- 14.1. представляют собой функции времени, описывающие реакции системы на определенные тестирующие входные сигналы;
 - 14.2. определяют закон изменения параметров системы во времени;
 - 14.3. определяют закон изменения входного сигнала системы во времени;
- 14.4. представляют собой закон изменения значений «полюсов» передаточной функции системы во времени.
- 15. Переходная функция системы автоматического регулирования это:
 - 15.1. показатель, характеризующий уровень помехоустойчивости системы;
- 15.2. отношение изображения по Лапласу выходного сигнала системы к изображению по Лапласу входного сигнала при нулевых начальных условиях;
 - 15.3.функция времени, определяющая закон изменения входного сигнала системы;
 - 15.4. реакция системы на единичный ступенчатый входной сигнал.
- 16. Функция веса системы автоматического регулирования это:
- 16.1. показатель, определяемый числом элементарных звеньев, образующих данную систему;
 - 16.2. показатель, характеризующий наличие в системе перекрестных связей;
 - 16.3. реакция системы на единичную импульсную функцию;

- 16.4. интегральный критерий, равный разности между числом нулей и полюсов передаточной функции системы.
- 17. Укажите зависимость между переходной функцией h(t) системы и ёё функцией веса w(t).

17.1.
$$w(t) = \frac{dh(t)}{dt};$$

17.2.
$$w(t) = \frac{1}{h(t)}$$
;

17.3.
$$w(t) = t \cdot h(t)$$
;

17.4.
$$w(t) = \int h(t)dt$$
.

- 18. Амплитудно-частотная характеристика линейной системы автоматического регулирования:
 - 18.1. характеризует изменение амплитуды выходного сигнала системы;
- 18.2. определяет соотношение амплитуд входного гармонического сигнала и гармонического сигнала, установившегося на выходе системы, при изменении частоты входного сигнала;
- 18.3. устанавливает закон изменения амплитуды и частоты входного сигнала системы;
 - 18.4. определяет максимальное значение частоты выходного сигнала.
- 19. Передаточная функция $W(p) = e^{-\tau \cdot p}$ соответствует:
 - 19.1. колебательному звену;
 - 19.2. консервативному звену;
 - 19.3. реальному дифференцирующему звену;
 - 19.4. звену чистого запаздывания.
- 20. Последовательное включение в разомкнутую систему автоматического регулирования звена чистого запаздывания приведет к изменению:
- 20.1. переходной функции и логарифмической амплитудно-частотной характеристики системы;
 - 20.2. переходной функции и фазо-частотной характеристики системы;
- 20.3. фазо-частотной и логарифмической амплитудно-частотной характеристик системы;
 - 20.4. только логарифмической амплитудно-частотной характеристики системы.

Задания лабораторных работ

4 семестр

Лабораторная работа № 1. Моделирование элементарных звеньев и САУ в среде MATLAB

Лабораторная работа № 2. Применение для оценки устойчивости критериев Михайлова и Найквиста

Лабораторная работа № 3 Определение динамических показателей по переходной функции САУ

Лабораторная работа № 4 Моделирование САУ, реализующих принцип комбинированного управления

Лабораторная работа № 5 Моделирование САУ с последовательными корректирующими звеньями

Лабораторная работа № 6 Моделирование САУ с параллельными корректирующими звеньями

Лабораторная работа № 7 Коррекция САУ звеньями на базе операционных усилителей

5 семестр

Лабораторная работа № 1. Исследование моделей многомерных САУ

Лабораторная работа № 2. Определение управляемости и наблюдаемости многомерной САУ

Лабораторная работа № 3. Исследование моделей многомерных САУ

Лабораторная работа № 4. Исследование моделей нелинейной САУ

Лабораторная работа № 5. Определение параметров и устойчивости автоколебательных режимов в нелинейных САУ

Лабораторная работа № 6. Проверка условий абсолютной устойчивости на моделях нелинейных САУ

Лабораторная работа № 7. Исследование вопросов коррекции нелинейных САУ

Задания практических работ

4 семестр

Практическое задание № 1. Передаточные функции элементарных звеньев

Практическое задание № 2 Правила построения кусочно-асимптотических логарифмических амплитудно-частотных характеристик по передаточным функциям САУ

Практическое задание № 3. Расчет корневых оценок запасов устойчивости

Практическое задание № 4. Оценка устойчивости САУ, содержащих звенья чистого запаздывания

Практическое задание № 5. Расчет показателей качества регулирования следящих систем по частотным характеристикам

Практическое задание № 6. Оценка порядка астатизма системы. Способы повышения точности САУ

Практическое задание № 7. Построение асимптотической желаемой логарифмической амплитудно-частотной характеристики

Практическое задание № 8. Определение передаточной функции параллельного корректирующего звена с учетом требований к его аппаратной реализации

Практическое задание № 9. Решение задачи параллельной коррекции для систем различной структуры

Практическое задание № 10. Расчет параметров корректирующих звеньев.

5 семестр

Практическое задание № 1. Составление детализированной структурной схемы САУ методами прямого, непосредственного, последовательного и параллельного программирования

Практическое задание № 2. Расчет матриц коэффициентов, управления и наблюдения САУ заданной структуры. Вычислений фундаментальной матрицы

Практическое задание № 3. Применение методов вычисления фундаментальной матрицы Практическое задание № 4. Построение фазовых траекторий. Классификация особых точек.

Практическое задание № 5. Определение наличия в системе автоколебаний, вычисление их параметров (на основе метода гармонической линеаризации нелинейного элемента) Практическое задание № 6. Частотный способ анализа устойчивости. Процедура проверки абсолютной устойчивости

Практическое задание № 7. Расчет регуляторов, обеспечивающих заданное качество переходных процессов в замкнутой нелинейной САУ.

Расчетно-графическая работа

Исходные данные для выполнения расчетно-графической работы

1. Исследовать динамические режимы нелинейной системы методом фазовой плос-

кости для заданной статической характеристики нелинейного элемента и передаточной функции линейной части системы.

- 2. Оценить динамические свойства системы в свободном движении.
- 3. Определить наличие автоколебаний в системе, оценить их устойчивость и рассчитать параметры.

3.2 Задания для промежуточной аттестации

Экзамен

Контрольные вопросы к экзамену

- 1. Классификация систем автоматического управления.
- 2. Принципы линеаризации систем автоматического управления.
- 3. Использование дифференциальных и операторных уравнений при описании систем автоматического управления. Основные свойства преобразования Лапласа.
- 4. Передаточные функции систем автоматического управления.
- 5. Временные характеристики систем автоматического управления.
- 6. Частотные характеристики систем автоматического управления.
- 7. Характеристики пропорционального звена
- 8. Характеристики идеального дифференцирующего звена.
- 9. Характеристики апериодического звена первого порядка.
- 10. Характеристики реального дифференцирующего звена.
- 11. Характеристики инерционного звена второго порядка.
- 12. Характеристики звена чистого запаздывания.
- 13. Характеристики интегро-дифференцирующего звена.
- 14. Характеристики пропорционально-интегрирующего звена.
- 15. Эквивалентные преобразования структурных схем линейных систем автоматического управления.
- 16. Понятие устойчивости линейных систем автоматического управления. Необходимое и достаточное условия устойчивости. Прямой метод оценки устойчивости.
- 17. Алгебраический критерий устойчивости Гурвица.
- 18. Частотный критерий устойчивости Михайлова. Принцип аргумента.
- 19. Частотный критерий устойчивости Найквиста.
- 20. Устойчивость систем с запаздыванием.
- 21. Оценка качества процесса регулирования по переходной характеристике системы.
- 22. Частотные критерии качества.
- 23. Корневые критерии качества.
- 24. Интегральные критерии качества.
- 25. Оценка точности систем автоматического управления. Статические и астатические системы.
- 26. Коэффициенты ошибки системы.
- 27. Системы комбинированного управления.
- 28. Типы корректирующих звеньев в системах автоматического управления.
- 29. Частотный метод синтеза корректирующих устройств.
- 30. Последовательные корректирующие устройства..
- 31. Параллельные корректирующие устройства.
- 32. Техническая реализация корректирующих устройств.
- 33. Особенности нелинейных систем и методы их анализа.
- 34. Исследование нелинейных систем на фазовой плоскости.
- 35. Метод гармонической линеаризации нелинейных звеньев.
- 36. Методы определения параметров автоколебаний.

Задание курсовой работы

(реализуется в форме практической подготовки)

Исходные данные для выполнения курсовой работы

- 1. Проанализировать устойчивость замкнутой системы, используя прямой метод оценки устойчивости и произвольно выбранный критерий устойчивости.
- 2. Провести синтез последовательного и параллельного корректирующих звеньев, обеспечивающих следующие показатели качества процесса регулирования в скорректированной системе:
 - а) перерегулирование $\sigma \le 20 \%$;
- б) длительность переходного процесса, не превышающую значения t_{pez} , в соответствие с вариантом задания;
- в) величину ошибки по положению (ошибки по скорости), не превышающую значения в соответствие с вариантом задания.
- 3. Определить критическое время запаздывания, при котором скорректированная система будет находиться на границе устойчивости.
 - 4. Описать нескорректированную систему в пространстве состояний

Лист регистрации изменений к РПД

№ п/п	Основание внесения изменения	Количество страниц изменения	Подпись разработчика РПД
1			
2			