

МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

«ТОМСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ СИСТЕМ  
УПРАВЛЕНИЯ И РАДИОЭЛЕКТРОНИКИ»  
(ТУСУР)



УТВЕРЖДАЮ

Директор департамента образования

Документ подписан электронной подписью

Сертификат: 1с6сfa0a-52a6-4f49-aef0-5584d3fd4820

Владелец: Троян Павел Ефимович

Действителен: с 19.01.2016 по 16.09.2019

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

**Теория и системы управления**

Уровень образования: **высшее образование - бакалавриат**

Направление подготовки / специальность: **09.03.01 Информатика и вычислительная техника**

Направленность (профиль) / специализация: **Системы автоматизированного проектирования**

Форма обучения: **очная**

Факультет: **ФВС, Факультет вычислительных систем**

Кафедра: **КСУП, Кафедра компьютерных систем в управлении и проектировании**

Курс: **3**

Семестр: **5**

Учебный план набора 2016 года

Распределение рабочего времени

№	Виды учебной деятельности	5 семестр	Всего	Единицы
1	Лекции	34	34	часов
2	Лабораторные работы	42	42	часов
3	Всего аудиторных занятий	76	76	часов
4	Самостоятельная работа	68	68	часов
5	Всего (без экзамена)	144	144	часов
6	Подготовка и сдача экзамена	36	36	часов
7	Общая трудоемкость	180	180	часов
		5.0	5.0	З.Е.

Экзамен: 5 семестр

Томск 2018

## ЛИСТ СОГЛАСОВАНИЯ

Рабочая программа дисциплины составлена с учетом требований федерального государственного образовательного стандарта высшего образования (ФГОС ВО) по направлению подготовки (специальности) 09.03.01 Информатика и вычислительная техника, утвержденного 12.01.2016 года, рассмотрена и одобрена на заседании кафедры КСУП « 20 » марта 2018 года, протокол № 8.

Разработчик:

доцент каф. КСУП

\_\_\_\_\_ А. Г. Карпов

Заведующий обеспечивающей каф.  
КСУП

\_\_\_\_\_ Ю. А. Шурыгин

Рабочая программа дисциплины согласована с факультетом и выпускающей кафедрой:

Декан ФВС

\_\_\_\_\_ Л. А. Козлова

Заведующий выпускающей каф.  
КСУП

\_\_\_\_\_ Ю. А. Шурыгин

Эксперты:

профессор каф. КСУП

\_\_\_\_\_ В. М. Зюзьков

доцент каф. КСУП

\_\_\_\_\_ Н. Ю. Хабибулина

## 1. Цели и задачи дисциплины

### 1.1. Цели дисциплины

Обучение студентов основам теории автоматического управления, необходимым при проектировании, исследовании, производстве и эксплуатации систем и средств автоматики и управления.

Освоение основных принципов построения систем управления.

### 1.2. Задачи дисциплины

– Ознакомление студентов с современным состоянием теории автоматического управления.

– Привитие студентам навыков теоретического анализа и синтеза систем автоматического управления.

– Привитие студентам навыков экспериментального проектирования и исследования систем автоматического управления.

–

## 2. Место дисциплины в структуре ОПОП

Дисциплина «Теория и системы управления» (Б1.В.ОД.4) относится к блоку 1 (вариативная часть).

Предшествующими дисциплинами, формирующими начальные знания, являются: Математика, Основы электротехники и электроники.

## 3. Требования к результатам освоения дисциплины

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование следующих компетенций:

– ПК-1 Способность разрабатывать модели компонентов информационных систем, включая модели баз данных и модели интерфейсов «человек – электронно-вычислительная машина»;

– ПК-3 Способность обосновывать принимаемые проектные решения, осуществлять постановку и выполнять эксперименты по проверке их корректности и эффективности.;

В результате изучения дисциплины обучающийся должен:

– **знать** основные положения теории управления, принципы и методы построения, преобразования моделей систем управления (СУ) и методы расчёта СУ.

– **уметь** применять принципы и методы построения моделей, методы анализа и синтеза при проектировании и исследовании систем и средств управления.

– **владеть** принципами и методами анализа и синтеза систем и средств автоматического управления.

## 4. Объем дисциплины и виды учебной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 5.0 зачетных единицы и представлена в таблице 4.1.

Таблица 4.1 – Трудоемкость дисциплины

Виды учебной деятельности	Всего часов	Семестры
		5 семестр
Аудиторные занятия (всего)	76	76
Лекции	34	34
Лабораторные работы	42	42
Самостоятельная работа (всего)	68	68
Оформление отчетов по лабораторным работам	32	32
Проработка лекционного материала	9	9
Написание рефератов	27	27
Всего (без экзамена)	144	144

Подготовка и сдача экзамена	36	36
Общая трудоемкость, ч	180	180
Зачетные Единицы	5.0	5.0

## 5. Содержание дисциплины

### 5.1. Разделы дисциплины и виды занятий

Разделы дисциплины и виды занятий приведены в таблице 5.1.

Таблица 5.1 – Разделы дисциплины и виды занятий

Названия разделов дисциплины	Лекции	Семинары	СРС	Итого	Формы контроля
5 семестр					
1 Основные понятия, история развития и задачи ТАУ.	4	0	1	5	ПК-1
2 Математическое описание линейных САУ.	12	16	20	48	ПК-3
3 Устойчивость линейных САУ.	8	6	8	22	ПК-3
4 Качество регулирования линейных САУ.	6	0	10	16	ПК-3
5 Синтез линейных САУ.	4	20	29	53	ПК-3
Итого за семестр	34	42	68	144	
Итого	34	42	68	144	

### 5.2. Содержание разделов дисциплины (по лекциям)

Содержание разделов дисциплин (по лекциям) приведено в таблице 5.2.

Таблица 5.2 – Содержание разделов дисциплин (по лекциям)

Названия разделов	Содержание разделов дисциплины по лекциям	Формы контроля	Формы контроля
5 семестр			
1 Основные понятия, история развития и задачи ТАУ.	Краткая история возникновения и развития ТАУ. Основные понятия и определения. Классификация САУ. Общая характеристика процессов в САУ.	4	ПК-1
	Итого	4	
2 Математическое описание линейных САУ.	Постановка задачи. Разбиение системы на звенья. Уравнения и характеристики звеньев. Временные и частотные характеристики. Соединения звеньев. Типовые звенья. Структурный анализ САУ: правила эквивалентных преобразований, формула Мейсона. Уравнения и передаточные функции одноконтурной САУ. Линейные законы регулирования.	12	ПК-3
	Итого	12	
3 Устойчивость линейных САУ.	Определение устойчивости. Необходимое и достаточное условие устойчивости. Алгебраические критерии устойчивости: необходимый критерий, критерий Гурвица, критерий Рауса. Частотные критерии: Михайлова, Найквиста. Области устойчивости.	8	ПК-3
	Итого	8	
4 Качество регулирования	Оценка качества регулирования. Точностные критерии качества. Оценка качества переходных	6	ПК-3

линейных САУ.	процессов: по переходной характеристике, частотные критерии, корневые критерии, интегральные критерии.		
	Итого	6	
5 Синтез линейных САУ.	Постановка задач синтеза. Повышение точности. Улучшение качества переходных процессов. Корректирующие звенья: последовательные, параллельные, обратной связью. Повышение запаса устойчивости. Метод синтеза: корневой метод, метод ЛАХ.	4	ПК-3
	Итого	4	
Итого за семестр		34	

### 5.3. Разделы дисциплины и междисциплинарные связи с обеспечивающими (предыдущими) и обеспечиваемыми (последующими) дисциплинами

Разделы дисциплины и междисциплинарные связи с обеспечивающими (предыдущими) и обеспечиваемыми (последующими) дисциплинами представлены в таблице 5.3.

Таблица 5.3 – Разделы дисциплины и междисциплинарные связи

Наименование дисциплин	№ разделов данной дисциплины, для которых необходимо изучение обеспечивающих и обеспечиваемых дисциплин				
	1	2	3	4	5
Предшествующие дисциплины					
1 Математика	+	+			
2 Основы электротехники и электроники		+		+	+

### 5.4. Соответствие компетенций, формируемых при изучении дисциплины, и видов занятий

Соответствие компетенций, формируемых при изучении дисциплины, и видов занятий представлено в таблице 5.4.

Таблица 5.4 – Соответствие компетенций, формируемых при изучении дисциплины, и видов занятий

Компетенции	Виды занятий				Формы контроля
	Лекции	Обратные раб	Семинары	Элективные занятия	
ПК-1	+			+	Контрольная работа, Экзамен, Тест
ПК-3	+		+	+	Контрольная работа, Экзамен, Защита отчета, Отчет по лабораторной работе, Тест, Реферат

## 6. Интерактивные методы и формы организации обучения

Не предусмотрено РУП.

## 7. Лабораторные работы

Наименование лабораторных работ приведено в таблице 7.1.

Таблица 7.1 – Наименование лабораторных работ

Названия разделов	Наименование лабораторных работ	ОС	МБС	КО
5 семестр				
2 Математическое	Типовые звенья и их характеристики.	6		ПК-3

описание линейных САУ.	Частотные характеристики линейных стационарных звеньев.	10	
	Итого	16	
3 Устойчивость линейных САУ.	Временные характеристики линейных стационарных звеньев.	6	ПК-3
	Итого	6	
5 Синтез линейных САУ.	Коррекция линейных САУ.	20	ПК-3
	Итого	20	
Итого за семестр		42	

### 8. Практические занятия (семинары)

Не предусмотрено РУП.

### 9. Самостоятельная работа

Виды самостоятельной работы, трудоемкость и формируемые компетенции представлены в таблице 9.1.

Таблица 9.1 – Виды самостоятельной работы, трудоемкость и формируемые компетенции

Названия разделов	Виды самостоятельной работы	трудоемкость,	формируемые комп	Формы контроля
5 семестр				
1 Основные понятия, история развития и задачи ТАУ.	Проработка лекционного материала	1	ПК-1	Контрольная работа, Тест, Экзамен
	Итого	1		
2 Математическое описание линейных САУ.	Написание рефератов	9	ПК-3	Защита отчета, Контрольная работа, Отчет по лабораторной работе, Реферат, Тест, Экзамен
	Проработка лекционного материала	3		
	Оформление отчетов по лабораторным работам	4		
	Оформление отчетов по лабораторным работам	4		
	Итого	20		
3 Устойчивость линейных САУ.	Написание рефератов	2	ПК-3	Защита отчета, Контрольная работа, Отчет по лабораторной работе, Реферат, Тест, Экзамен
	Проработка лекционного материала	2		
	Оформление отчетов по лабораторным работам	4		
	Итого	8		
4 Качество регулирования линейных САУ.	Написание рефератов	2	ПК-3	Контрольная работа, Реферат, Тест, Экзамен
	Написание рефератов	6		
	Проработка лекционного материала	2		
	Итого	10		
5 Синтез линейных САУ.	Написание рефератов	8	ПК-3	Защита отчета, Контрольная работа, Отчет по лабораторной
	Проработка лекционного материала	1		

	Оформление отчетов по лабораторным работам	20		работе, Реферат, Тест, Экзамен
	Итого	29		
Итого за семестр		68		
	Подготовка и сдача экзамена	36		Экзамен
Итого		104		

### 10. Курсовая работа (проект)

Не предусмотрено РУП.

### 11. Рейтинговая система для оценки успеваемости обучающихся

#### 11.1. Балльные оценки для элементов контроля

Таблица 11.1 – Балльные оценки для элементов контроля

Элементы учебной деятельности	Максимальный балл на 1-ую КТ с начала семестра	Максимальный балл за период между 1КТ и 2КТ	Максимальный балл за период между 2КТ и на конец семестра	Всего за семестр
5 семестр				
Защита отчета	3	3	3	9
Контрольная работа	5	5	5	15
Отчет по лабораторной работе	8	8	8	24
Реферат	7	7	8	22
Итого максимум за период	23	23	24	70
Экзамен				30
Нарастающим итогом	23	46	70	100

#### 11.2. Пересчет баллов в оценки за контрольные точки

Пересчет баллов в оценки за контрольные точки представлен в таблице 11.2.

Таблица 11.2 – Пересчет баллов в оценки за контрольные точки

Баллы на дату контрольной точки	Оценка
≥ 90% от максимальной суммы баллов на дату КТ	5
От 70% до 89% от максимальной суммы баллов на дату КТ	4
От 60% до 69% от максимальной суммы баллов на дату КТ	3
< 60% от максимальной суммы баллов на дату КТ	2

#### 11.3. Пересчет суммы баллов в традиционную и международную оценку

Пересчет суммы баллов в традиционную и международную оценку представлен в таблице 11.3.

Таблица 11.3 – Пересчет суммы баллов в традиционную и международную оценку

Оценка (ГОС)	Итоговая сумма баллов, учитывает успешно сданный экзамен	Оценка (ECTS)
5 (отлично) (зачтено)	90 - 100	A (отлично)
4 (хорошо) (зачтено)	85 - 89	B (очень хорошо)

	75 - 84	С (хорошо)
	70 - 74	D (удовлетворительно)
3 (удовлетворительно) (зачтено)	65 - 69	
		60 - 64
2 (неудовлетворительно) (не зачтено)	Ниже 60 баллов	F (неудовлетворительно)

## 12. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

### 12.1. Основная литература

1. Теория автоматического управления. Часть 1: Учебное пособие / Карпов А. Г. - 2011. 212 с. [Электронный ресурс] - Режим доступа: <https://edu.tusur.ru/publications/6249>, дата обращения: 19.04.2018.

### 12.2. Дополнительная литература

1. Мирошник И.В. Теория автоматического управления. Линейные системы. Учебник для вузов. СПб, Питер, 2005, 333 с. (наличие в библиотеке ТУСУР - 30 экз.)

### 12.3. Учебно-методические пособия

#### 12.3.1. Обязательные учебно-методические пособия

1. Карпов А.Г. Основы теории управления. Учеб. методич. пособие по самостоятельной работе и лабораторным работам. – Томск, 2016, 81 с. [Электронный ресурс]. - [http://www.kcup.tusur.ru/index.php?module=mod\\_methodic&command=view&id=180](http://www.kcup.tusur.ru/index.php?module=mod_methodic&command=view&id=180) дата обращения: 19.04.2018.

2. Малышенко А.М., Вадутов О.С. Сборник тестовых задач по теории автоматического управления. Томск: Изд-во Томского политехн. ун-та, 2008, 368 с. [Электронный ресурс]. - <http://new.kcup.tusur.ru/library/sbornik-testovyh-zadach-po-teorii-avtomaticheskogo-upravlenija-am-malyshenko> дата обращения: 19.04.2018.

3. Основы теории управления: Учебное методическое пособие по самостоятельной работе и лабораторным работам / Карпов А. Г. - 2016. 82 с. [Электронный ресурс] - Режим доступа: <https://edu.tusur.ru/publications/6267>, дата обращения: 19.04.2018.

#### 12.3.2. Учебно-методические пособия для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

Учебно-методические материалы для самостоятельной и аудиторной работы обучающихся из числа лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов предоставляются в формах, адаптированных к ограничениям их здоровья и восприятия информации.

##### Для лиц с нарушениями зрения:

- в форме электронного документа;
- в печатной форме увеличенным шрифтом.

##### Для лиц с нарушениями слуха:

- в форме электронного документа;
- в печатной форме.

##### Для лиц с нарушениями опорно-двигательного аппарата:

- в форме электронного документа;
- в печатной форме.

### 12.4. Профессиональные базы данных и информационные справочные системы

При изучении дисциплины рекомендуется обращаться к базам данных, информационно-справочным и поисковым системам, к которым у ТУСУРа открыт доступ:

<https://lib.tusur.ru/ru/resursy/bazy-dannyh> 20.04.2018.

<http://protect.gost.ru/> 20.04.2018.

<https://lib.tusur.ru/ru/resursy/bazy-dannyh/uis-rossiya> 20.04.2018.

<https://elibrary.ru/defaultx.asp> 20.04.2018.

<http://www.tehnorma.ru/> 20.04.2018.



### **13. Материально-техническое обеспечение дисциплины и требуемое программное обеспечение**

#### **13.1. Общие требования к материально-техническому и программному обеспечению дисциплины**

##### **13.1.1. Материально-техническое и программное обеспечение для лекционных занятий**

Для проведения занятий лекционного типа, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации используется учебная аудитория с количеством посадочных мест не менее 22-24, оборудованная доской и стандартной учебной мебелью. Имеются демонстрационное оборудование и учебно-наглядные пособия, обеспечивающие тематические иллюстрации по лекционным разделам дисциплины.

##### **13.1.2. Материально-техническое и программное обеспечение для лабораторных работ**

Лаборатория элементов и устройств систем автоматики

учебная аудитория для проведения занятий лекционного типа, учебная аудитория для проведения занятий практического типа, учебная аудитория для проведения занятий лабораторного типа, помещение для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации, помещение для самостоятельной работы

634034, Томская область, г. Томск, Вершинина улица, д. 74, 330 ауд.

Описание имеющегося оборудования:

- Проектор LG RD-DX130;
  - Стенд для исследования приводов;
  - Стенд для изучения и программирования промышленных контроллеров MOSCAD;
  - Стенд для изучения и программирования промышленных контроллеров систем управления;
  - Стенд для изучения АСУ дорожным движением в комплекте;
  - Стенд для изучения АСУ наружным освещением в комплекте;
  - Стенд для систем ПИД-регулирования;
  - Стенд для изучения систем регулирования давления на основе управляемого электропривода;
  - Стенд для изучения СУ движением на основе интеллектуального электропривода переменного тока;
  - Стенд для использования систем бесперебойного электропитания;
  - Учебный стенд на базе логических модулей LOGO;
  - Учебный стенд на базе программируемого логического контроллера;
  - Учебный электромеханический робот с компьютерным управлением и элементами технического зрения;
  - Экран интерактивный SMARTBOARD;
  - Комплект специализированной учебной мебели;
  - Рабочее место преподавателя.
- Программное обеспечение не требуется.

##### **13.1.3. Материально-техническое и программное обеспечение для самостоятельной работы**

Для самостоятельной работы используются учебные аудитории (компьютерные классы), расположенные по адресам:

- 634050, Томская область, г. Томск, Ленина проспект, д. 40, 233 ауд.;
- 634045, Томская область, г. Томск, ул. Красноармейская, д. 146, 201 ауд.;
- 634034, Томская область, г. Томск, Вершинина улица, д. 47, 126 ауд.;
- 634034, Томская область, г. Томск, Вершинина улица, д. 74, 207 ауд.

Состав оборудования:

- учебная мебель;
- компьютеры;

- компьютеры подключены к сети «Интернет» и обеспечивают доступ в электронную информационно-образовательную среду университета.

Перечень программного обеспечения:

- Microsoft Windows;
- OpenOffice;
- Kaspersky Endpoint Security 10 для Windows;
- 7-Zip;
- Google Chrome.

### **13.2. Материально-техническое обеспечение дисциплины для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов**

Освоение дисциплины лицами с ограниченными возможностями здоровья и инвалидами осуществляется с использованием средств обучения общего и специального назначения.

При занятиях с обучающимися с **нарушениями слуха** предусмотрено использование звукоусиливающей аппаратуры, мультимедийных средств и других технических средств приема/передачи учебной информации в доступных формах, мобильной системы преподавания для обучающихся с инвалидностью, портативной индукционной системы. Учебная аудитория, в которой занимаются обучающиеся с нарушением слуха, оборудована компьютерной техникой, аудиотехникой, видеотехникой, электронной доской, мультимедийной системой.

При занятиях с обучающимися с **нарушениями зрениями** предусмотрено использование в лекционных и учебных аудиториях возможности просмотра удаленных объектов (например, текста на доске или слайда на экране) при помощи видеомониторов для комфортного просмотра.

При занятиях с обучающимися с **нарушениями опорно-двигательного аппарата** используются альтернативные устройства ввода информации и другие технические средства приема/передачи учебной информации в доступных формах, мобильной системы обучения для людей с инвалидностью.

## **14. Оценочные материалы и методические рекомендации по организации изучения дисциплины**

### **14.1. Содержание оценочных материалов и методические рекомендации**

Для оценки степени сформированности и уровня освоения закрепленных за дисциплиной компетенций используются оценочные материалы в составе:

#### **14.1.1. Тестовые задания**

1. Какая типовая задача управления реализуется в автоматическом манипуляторе, используемом для раскроя листового металла?

- программное управление;
- стабилизации;
- слежения;
- финитное управление.

2. Каков характер изменения во времени задающего воздействия у следящей системы?

- неизменная во времени величина;
- изменяемая во времени по заранее неизвестному закону величина;
- изменяемая во времени по заранее известному закону величина;
- нарастающая с течением времени величина.

3. Линейной или нелинейной является система с входом  $x$  и выходом  $y$ , описываемая

дифференциальным уравнением  $T^2 \frac{d^2 y}{dt^2} + 2\xi T \frac{dy}{dt} + y = k_1 x + k_2 \frac{dx}{dt}$  ?

- система линейная
- система нелинейная
- мало данных.

4. Что называется передаточной функцией линейной стационарной обыкновенной непрерывной системы с одним входом и одним выходом?

- отношение выходного сигнала к входному,
- отношение выходного сигнала к входному при нулевых начальных условиях,
- отношение изображения по Лапласу выходного сигнала к изображению по Лапласу входного сигнала при нулевых начальных условиях,
- отношение изображения по Лапласу выходного сигнала к изображению по Лапласу входного сигнала.

5. Какова связь между переходной функцией  $h(t)$  и импульсной переходной (весовой) функцией  $w(t)$  системы?

$$- h(t) = \frac{1}{2\pi} \int_0^t w(\tau) d\tau$$

$$- h(t) = \int_0^t w(\tau) d\tau$$

$$- h(t) = \frac{dw(t)}{dt}$$

$$- h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} w(t - \tau) d\tau .$$

6. Какова связь между амплитудно-частотной функцией  $A(\omega)$  и передаточной функцией  $W(s)$  системы?

$$- A(\omega) = |W(s)|_{s=j\omega}$$

$$- A(\omega) = 20 \lg |W(s)|_{s=j\omega}$$

$$- A(\omega) = 20 \lg \operatorname{Re} W(s)|_{s=j\omega}$$

$$- A(\omega) = \operatorname{Re} W(s)|_{s=j\omega} .$$

7. Определите конечное значение амплитудно-частотной функции при  $\omega \rightarrow \infty$  для системы с передаточной функцией  $W(s) = \frac{10s}{(1 + 0,2s)^2}$

$$- 0$$

$$- \infty$$

$$- 50$$

$$- 10.$$

8. Каким уравнением описывается идеальное дифференцирующее звено, имеющее вход  $x$  и выход  $y$ ?

$$- \frac{dy}{dt} = x$$

$$- y = \frac{dx}{dt}$$

$$- T \frac{dy}{dt} + y = kx$$

$$- T \frac{dy}{dt} + y = k \frac{dx}{dt} .$$

9. Какому требованию должна удовлетворять переходная функция устойчивой системы?

$$- \lim_{t \rightarrow \infty} h(t) = \text{const}$$

$$- \lim_{t \rightarrow 0} h(t) = \text{const}$$

$$- \lim_{t \rightarrow \infty} h(t) = 0$$

$$- \lim_{t \rightarrow \infty} h(t) = \infty .$$

10. Устойчива ли система с характеристическим уравнением  $2s^3 - s^2 + 3s + 4 = 0$  ?

- устойчива;
- неустойчива;
- на границе устойчивости;
- мало данных.

11. Какое условие является необходимым и достаточным для устойчивости системы с характеристическим уравнением  $a_2s^2 + a_1s + a_0 = 0$  ?

- положительность одного коэффициента характеристического уравнения
- положительность двух коэффициентов характеристического уравнения
- положительность коэффициентов  $a_1$  и  $a_2$  характеристического уравнения
- все коэффициенты характеристического уравнения имеют одинаковые знаки.

12. Передаточная функция системы автоматического регулирования с отрицательной единичной обратной связью в разомкнутом состоянии  $W_p(s) = \frac{10}{s(s+1)}$ . Определите аналитическое

выражение вектора  $D(j\omega)$  для кривой Михайлова замкнутой системы.

-  $D(j\omega) = \frac{10}{j\omega(1+j\omega)}$  ;

-  $D(j\omega) = \frac{10}{j\omega(1+j\omega)+10}$  ;

-  $D(j\omega) = j\omega(1+j\omega)+10$  ;

-  $D(j\omega) = j\omega(1+j\omega)$ .

13. Об устойчивости каких систем (замкнутых или разомкнутых) судят по амплитудно-фазовой частотной характеристике разомкнутой системы, используя критерий Найквиста?

- разомкнутых
- замкнутых с отрицательной обратной связью
- замкнутых с положительной обратной связью
- и разомкнутых и замкнутых.

14. Уравнение статического режима получают из уравнения динамики системы

$A(s)y = B(s)x$ , где  $s = \frac{d}{dt}$  оператор дифференцирования, при

- $s \rightarrow 0$  ;
- $s \rightarrow \infty$  ;
- $s \rightarrow 1$  ;
- $s \rightarrow j\omega$  .

15. Передаточная функция по ошибке замкнутой следящей системы имеет вид

$\Phi_\varepsilon(s) = \frac{b_ms^m + b_{m-1}s^{m-1} + \dots + b_1s + b_0}{a_ns^n + a_{n-1}s^{n-1} + \dots + a_1s + a_0}$ . Каковы условия получения астатизма первого порядка?

- $a_0 = b_0, a_1 \neq b_1$
- $a_0 \neq 0, b_0 = 0, b_1 \neq 0$
- $a_0 = b_0 = 0, a_1 \neq 0, b_1 \neq 0$  .

16. Передаточная функция системы автоматического регулирования имеет вид

$W(s) = \frac{b_ms^m + b_{m-1}s^{m-1} + \dots + b_1s + b_0}{a_ns^n + a_{n-1}s^{n-1} + \dots + a_1s + a_0}$ . Чем определяется устойчивость такой системы?

- корнями знаменателя
- корнями числителя
- корнями знаменателя и числителя
- входным воздействием.

17. Какой эффект обычно стремятся получить в системе автоматического регулирования за

счет включения в алгоритм ПИД-регулятора интегральной составляющей?

- повысить статическую точность
- повысить динамическую точность
- улучшить качество переходных процессов
- повысить быстродействие системы.

18. В корневых критериях качества степень устойчивости  $\eta$  определяет

- быстродействие системы
- запасы устойчивости
- точность
- перерегулирование.

19. При синтезе системы методом логарифмических характеристик какое из условий является основным при формировании высокочастотной части желаемой ЛАЧХ синтезируемой системы?

- обеспечение требований по быстродействию
- обеспечение требований по перерегулированию
- обеспечение требований по точности
- максимальная простота корректирующего устройства.

20. Под каким наклоном рекомендуется проводить среднечастотный участок желаемой ЛАЧХ системы автоматического регулирования в разомкнутом состоянии?

- -20 дБ/дек
- -40 дБ/дек
- +40 дБ/дек
- +20 дБ/дек.
- 0 дБ/дек.

#### **14.1.2. Экзаменационные вопросы**

Построение частотных характеристик

Параллельные корректирующие звенья

Построение временных характеристик

История развития ТАУ

Теория инвариантности и комбинированное управление.

Частотные критерии качества.

Метод коэффициентов ошибок.

D-разбиение Неймарка в области 1-го параметра.

D-разбиение Неймарка в области 2-х параметров.

Описание САУ в пространстве состояний.

Управляемость и наблюдаемость линейных систем.

Модальное управление.

Методы повышения точности.

Методы повышения запаса устойчивости.

Многомерные САУ.

Алгебраические критерии устойчивости.

Частотные критерии устойчивости.

Типовые звенья и их характеристики.

#### **14.1.3. Темы контрольных работ**

Критерии устойчивости

Параллельные корректирующие звенья

История развития ТАУ

Теория инвариантности и комбинированное управление.

Частотные критерии качества.

Метод коэффициентов ошибок.

D-разбиение Неймарка в области 1-го параметра.

D-разбиение Неймарка в области 2-х параметров.

Описание САУ в пространстве состояний.

Управляемость и наблюдаемость линейных систем.

Модальное управление.  
Методы повышения запаса устойчивости.  
Многомерные САУ.

#### **14.1.4. Темы рефератов**

Теория инвариантности и комбинированное управление.  
Частотные критерии качества.  
Метод коэффициентов ошибок.  
D-разбиение Неймарка в области 1-го параметра.  
D-разбиение Неймарка в области 2-х параметров.  
Описание САУ в пространстве состояний.  
Управляемость и наблюдаемость линейных систем.  
Модальное управление.  
Методы повышения запаса устойчивости.  
Многомерные САУ.

#### **14.1.5. Темы лабораторных работ**

Критерии устойчивости  
Построение частотных характеристик  
Параллельные корректирующие звенья  
Построение временных характеристик

#### **14.1.6. Темы самостоятельных работ**

- Методы повышения запаса устойчивости.
- Многомерные САУ.
- Теория инвариантности и комбинированное управление.
- Частотные критерии качества.
- Метод коэффициентов ошибок.
- D-разбиение Неймарка в области 1-го параметра.
- D-разбиение Неймарка в области 2-х параметров.
- Описание САУ в пространстве состояний.
- Управляемость и наблюдаемость линейных систем.
- Модальное управление.
- История развития ТАУ
- Критерии устойчивости
- Построение частотных характеристик
- Параллельные корректирующие звенья
- Построение временных характеристик

#### **14.2. Требования к оценочным материалам для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов**

Для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов предусмотрены дополнительные оценочные материалы, перечень которых указан в таблице 14.

Таблица 14 – Дополнительные материалы оценивания для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

Категории обучающихся	Виды дополнительных оценочных материалов	Формы контроля и оценки результатов обучения
С нарушениями слуха	Тесты, письменные самостоятельные работы, вопросы к зачету, контрольные работы	Преимущественно письменная проверка
С нарушениями зрения	Собеседование по вопросам к зачету, опрос по терминам	Преимущественно устная проверка (индивидуально)
С нарушениями опорно-двигательного аппарата	Решение дистанционных тестов, контрольные работы, письменные самостоятельные работы, вопросы к зачету	Преимущественно дистанционными методами
С ограничениями по общемедицинским показаниям	Тесты, письменные самостоятельные работы, вопросы к зачету, контрольные работы, устные ответы	Преимущественно проверка методами исходя из состояния обучающегося на момент проверки

### **14.3. Методические рекомендации по оценочным материалам для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов**

Для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов предусматривается доступная форма предоставления заданий оценочных средств, а именно:

- в печатной форме;
- в печатной форме с увеличенным шрифтом;
- в форме электронного документа;
- методом чтения ассистентом задания вслух;
- предоставление задания с использованием сурдоперевода.

Лицам с ограниченными возможностями здоровья и инвалидам увеличивается время на подготовку ответов на контрольные вопросы. Для таких обучающихся предусматривается доступная форма предоставления ответов на задания, а именно:

- письменно на бумаге;
- набор ответов на компьютере;
- набор ответов с использованием услуг ассистента;
- представление ответов устно.

Процедура оценивания результатов обучения лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов по дисциплине предусматривает предоставление информации в формах, адаптированных к ограничениям их здоровья и восприятия информации:

#### **Для лиц с нарушениями зрения:**

- в форме электронного документа;
- в печатной форме увеличенным шрифтом.

#### **Для лиц с нарушениями слуха:**

- в форме электронного документа;
- в печатной форме.

#### **Для лиц с нарушениями опорно-двигательного аппарата:**

- в форме электронного документа;
- в печатной форме.

При необходимости для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов процедура оценивания результатов обучения может проводиться в несколько этапов.