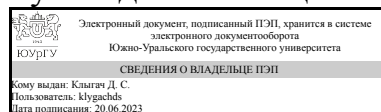


ЮЖНО-УРАЛЬСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

УТВЕРЖДАЮ:
Руководитель специальности



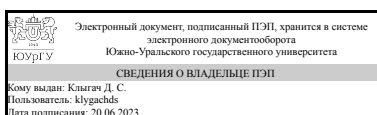
Д. С. Клыгач

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины 1.Ф.26 Основы проектирования нелинейных радиосистем и комплексов управления
для специальности 11.05.01 Радиоэлектронные системы и комплексы
уровень Специалитет
форма обучения очная
кафедра-разработчик Радиоэлектроника и системы связи

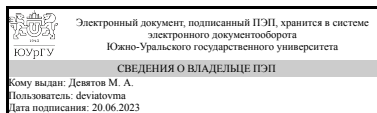
Рабочая программа составлена в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 11.05.01 Радиоэлектронные системы и комплексы, утверждённым приказом Минобрнауки от 09.02.2018 № 94

Зав.кафедрой разработчика,
к.техн.н., доц.



Д. С. Клыгач

Разработчик программы,
к.техн.н., доцент



М. А. Девятков

1. Цели и задачи дисциплины

Целями преподавания дисциплины являются ознакомление с основами теории систем автоматического управления с переменной структурой (СПС), а также изучение режимов, которые возможны в СПС, и принципов синтеза таких систем.

Краткое содержание дисциплины

Предметом данной дисциплины являются принципы построения одного из классов нелинейных систем автоматического управления – систем с переменной структурой. Основное внимание уделяется задачам управления линейными объектами с постоянными и переменными параметрами. Демонстрируется, что изменение структуры позволяет повысить качество управления свободным и вынужденным движениями объектов с постоянными и переменными параметрами, а также построить систему, малочувствительную к изменениям таких параметров. Рассматриваются примеры реализации подобных систем. Подробно описываются режимы в системах с переменной структурой, в особенности скользящий режим, и изучаются методы синтеза управлений для различных объектов и задач.

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

Планируемые результаты освоения ОП ВО (компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине
ПК-1 Способен осуществлять анализ состояния научно-технической проблемы, определять цели и выполнять постановку задач проектирования	Знает: современные нелинейные радиосистемы управления, направления развития, современные методы расчета, анализа и проектирования нелинейных радиосистем управления. Умеет: рассчитывать характеристики линейных и нелинейных радиосистем управления, разрабатывать алгоритмы управления для реализации требуемых законов управления, реализовывать разработанные алгоритмы, разрабатывать техническое задание на проектирование. Имеет практический опыт: владения современным программным обеспечением для моделирования радиосистем управления, навыками построения моделей нелинейных систем и работы с ними.

3. Место дисциплины в структуре ОП ВО

Перечень предшествующих дисциплин, видов работ учебного плана	Перечень последующих дисциплин, видов работ
1.Ф.01 Основы радиотоники	1.Ф.25 Основы построения непрерывно дискретных радиосистем и комплексов управления, 1.Ф.13 Многоуровневые радиосистемы и комплексы управления

Требования к «входным» знаниям, умениям, навыкам студента, необходимым при освоении данной дисциплины и приобретенным в результате освоения предшествующих дисциплин:

Дисциплина	Требования
1.Ф.01 Основы радиопотоники	Знает: классификацию оборудования для построения сетей оптической связи; основные физические и математические модели квантовых приборов и компонентов систем, используемых на этапах расчета и проектирования радиоэлектронных систем и комплексов; основные научно-технические проблемы и перспективы развития квантовых и оптоэлектронных приборов и устройств, математический аппарат квантовой электроники, теории волн и электродинамики сплошных сред для анализа работы и расчета характеристик устройств и систем оптического диапазона; основные законы естественнонаучных дисциплин в профессиональной деятельности; основные принципы построения и расчета оптических сетей; Умеет: рассчитывать основные параметры ВОЛС; использовать базовые элементы квантовой и оптической электроники; применять основные методы анализа квантовых и оптоэлектронных устройств для решения задач в системах передачи и обработки информации, использовать базовые элементы квантовой и оптической электроники; применять основные методы анализа квантовых и оптоэлектронных устройств для решения задач в системах передачи и обработки информации Имеет практический опыт: методологией измерения характеристик радиотехнических систем оптического диапазона., навыками расчета оптоволоконных линий связи; методологией использования аппаратуры для измерения характеристик радиотехнических систем оптического диапазона

4. Объём и виды учебной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 6 з.е., 216 ч., 110,75 ч. контактной работы

Вид учебной работы	Всего часов	Распределение по семестрам в часах	
		Номер семестра	
		8	9
Общая трудоёмкость дисциплины	216	108	108
Аудиторные занятия:	96	48	48

Лекции (Л)	48	24	24
Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ)	0	0	0
Лабораторные работы (ЛР)	48	24	24
Самостоятельная работа (СРС)	105,25	53,75	51,5
Составление реферата по различным аспектам управления в системах с переменной структурой на основании информации из отечественной и зарубежной литературы	53,75	53,75	0
Решение задачи синтеза управления для электротехнического объекта (источника вторичного электропитания, электропривода и т.п.) с использованием методов теории систем с переменной структурой и фазовых пространств	51,5	0	51,5
Консультации и промежуточная аттестация	14,75	6,25	8,5
Вид контроля (зачет, диф.зачет, экзамен)	-	зачет	экзамен

5. Содержание дисциплины

№ раздела	Наименование разделов дисциплины	Объем аудиторных занятий по видам в часах			
		Всего	Л	ПЗ	ЛР
1	Введение в системы с переменной структурой.	4	4	0	0
2	Управление линейными объектами с постоянными параметрами	12	6	0	6
3	Управление линейными объектами с переменными параметрами	12	6	0	6
4	Управление нелинейными объектами в системах с переменной структурой	10	4	0	6
5	Адаптивные системы с переменной структурой	12	6	0	6
6	Управление объектами при неполной информации о состоянии системы и неидеальностях управляющего устройства	14	8	0	6
7	Вопросы технической реализации законов управления СПС	6	6	0	0
8	Синтез управлений в скользящем режиме для источников вторичного электропитания и элементов электропривода	26	8	0	18

5.1. Лекции

№ лекции	№ раздела	Наименование или краткое содержание лекционного занятия	Кол-во часов
1	1	Задачи автоматического регулирования. Понятие переменной структуры. Особенности фазовых пространств линейных динамических систем. Принципы построения СПС.	4
2	2	Применение принципов СПС для обеспечения устойчивости при ограниченной информации о состоянии системы.	2
3	2	Режимы в системах с переменной структурой. Вынужденные движения в СПС	4
4	3	Синтез СПС для управления свободным движением объектов с изменяющимися параметрами	2
5	3	Управление вынужденным движением объектов с переменными параметрами	2
6	3	Многосвязные системы с переменной структурой	2
7	4	Особенности применения линейных регуляторов для нелинейных объектов	2

8	4	Синтез законов управления в классе СПС для нелинейных объектов	2
9	5	Адаптивные СПС для управления объектами с переменным коэффициентом усиления	2
10	5	Адаптивные СПС для управления объектами с переменными параметрами	2
11	5	Адаптивные СПС для управления объектами с переменными параметрами при ограниченном управляющем воздействии	2
12	6	Управление с использованием линейного фильтра в управляющем устройстве	4
13	6	Влияние неидеальностей переключающего устройства на динамику СПС. Квазискольльзящий режим. Системы управления с гистерезисом и ШИМ	4
14	7	Управляющие устройства СПС и принципы их построения	6
15	8	Решение задачи синтеза многомерного скольльзящего режима для нелинейных динамических систем	4
16	8	Синтез управления автоматизированным синхронным электроприводом	2
17	8	Особенности построения цифровых систем автоматизированного управления	2

5.2. Практические занятия, семинары

Не предусмотрены

5.3. Лабораторные работы

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание лабораторной работы	Кол-во часов
1	2	Построение фазовых пространств линейных объектов с постоянными параметрами	6
2	3	Построение фазовых пространств линейных объектов с переменными параметрами	6
3	4	Построение фазовых пространств нелинейных объектов	6
4	5	Изучение работы адаптивных систем для управления объектами с переменными коэффициентом усиления	6
5	6	Изучение особенностей работы СПС при неидеальностях управляющего устройства	6
6	8	Синтез скольльзящего режима для источника вторичного электропитания	6
7	8	Цифровые алгоритмы оценки и обработки переменных состояния	6
8	8	Особенности моделирования систем с переменной структурой в скольльзящем режиме	6

5.4. Самостоятельная работа студента

Выполнение СРС			
Подвид СРС	Список литературы (с указанием разделов, глав, страниц) / ссылка на ресурс	Семестр	Кол-во часов
Составление реферата по различным аспектам управления в системах с переменной структурой на основании информации из отечественной и зарубежной литературы	С. В. Емельянов. Системы автоматического управления с переменной структурой. Все главы Siew-Chong Tan, Yuk-Ming Lai, Chi Kong Tse. Sliding Mode Control of Switching Power Converters. Все главы	8	53,75
Решение задачи синтеза управления для электротехнического объекта (источника	Siew-Chong Tan, Yuk-Ming Lai, Chi Kong Tse. Sliding Mode Control of Switching	9	51,5

вторичного электропитания, электропривода и т.п.) с использованием методов теории систем с переменной структурой и фазовых пространств	Power Converters. Главы с материалом практического характера Лекции по курсу		
--	--	--	--

6. Фонд оценочных средств для проведения текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации

Контроль качества освоения образовательной программы осуществляется в соответствии с Положением о балльно-рейтинговой системе оценивания результатов учебной деятельности обучающихся.

6.1. Контрольные мероприятия (КМ)

№ КМ	Се-местр	Вид контроля	Название контрольного мероприятия	Вес	Макс. балл	Порядок начисления баллов	Учитывается в ПА
1	8	Промежуточная аттестация	Рефераты и доклады	-	1	По принципу "зачет/незачет": принимаются доклады и рефераты с самостоятельными заданиями по материалу курса. В процессе приемки задаются контрольные вопросы по материалу курса. После сдачи всех заданий выставляется зачет.	зачет
2	9	Промежуточная аттестация	Лабораторные	-	1	По принципу "зачет/незачет": за сдачу каждой лабораторной работы начисляется один балл. При этом в процессе сдачи лабораторных работ задаются контрольные вопросы по материалу курсу. Сдача всех лабораторных работ означает допуск к экзамену.	экзамен

6.2. Процедура проведения, критерии оценивания

Вид промежуточной аттестации	Процедура проведения	Критерии оценивания
экзамен	Выдаются экзаменационные билеты (по 2 вопроса в каждом). Оценка за экзамен ставится по результатам ответов на вопросы из экзаменационных билетов с учетом результатов сдачи лабораторных работ	В соответствии с пп. 2.5, 2.6 Положения
зачет	Приемка докладов и рефератов с контрольными вопросами по материалу курса	В соответствии с пп. 2.5, 2.6 Положения

6.3. Паспорт фонда оценочных средств

Компетенции	Результаты обучения	№ КМ	
		1	2
ПК-1	Знает: современные нелинейные радиосистемы управления, направления развития, современные методы расчета, анализа и проектирования нелинейных	+	+

	радиосистем управления.		
ПК-1	Умеет: рассчитывать характеристики линейных и нелинейных радиосистем управления, разрабатывать алгоритмы управления для реализации требуемых законов управления, реализовывать разработанные алгоритмы, разрабатывать техническое задание на проектирование.	+	+
ПК-1	Имеет практический опыт: владения современным программным обеспечением для моделирования радиосистем управления, навыками построения моделей нелинейных систем и работы с ними.	+	+

Типовые контрольные задания по каждому мероприятию находятся в приложениях.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

Печатная учебно-методическая документация

а) основная литература:

1. Андреев, В. С. Теория нелинейных электрических цепей [Учеб. пособие для электротехн. ин-тов связи]. - М.: Радио и связь, 1982. - 281 с. ил.

б) дополнительная литература:

Не предусмотрена

в) отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке:

Не предусмотрены

г) методические указания для студентов по освоению дисциплины:

1. Тележкин В.Ф., Девятков М.А. Основы компьютерного проектирования и моделирования РЭС. Учебное пособие – Челябинск: Изд. ЮУрГУ, 2004.

из них: учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студента:

Электронная учебно-методическая документация

№	Вид литературы	Наименование ресурса в электронной форме	Библиографическое описание
1	Методические пособия для самостоятельной работы студента	Учебно-методические материалы кафедры	Пректирование нелинейных радиосистем и комплексов управления https://edu.susu.ru/pluginfile.php/8470799/mod_resource/content/1/Лекции по СПС.pdf
2	Основная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Нелинейная динамика и управление. [Электронный ресурс] : учеб. пособие — Электрон. дан. — М. : Физматлит, 2008. — 396 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/book/48268 — Загл. с экрана.
3	Дополнительная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Ким, Д.П. Сборник задач по теории автоматического управления. Многомерные, нелинейные, оптимальные и адаптивные системы. [Электронный ресурс] : учеб. пособие — Электрон. дан. — М. : Физматлит, 2008. — 328 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/book/49085 — Загл. с экрана.

Перечень используемого программного обеспечения:

1. Microsoft-Windows(бессрочно)
2. Math Works-MATLAB, Simulink 2013b(бессрочно)
3. Microsoft-Office(бессрочно)

Перечень используемых профессиональных баз данных и информационных справочных систем:

Нет

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Вид занятий	№ ауд.	Основное оборудование, стенды, макеты, компьютерная техника, предустановленное программное обеспечение, используемое для различных видов занятий
Лабораторные занятия	919 (36)	Компьютерный класс