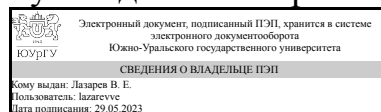


ЮЖНО-УРАЛЬСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

УТВЕРЖДАЮ:
Руководитель направления



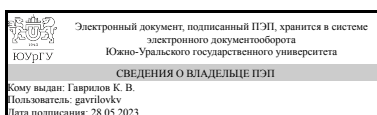
В. Е. Лазарев

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины 1.Ф.06 Теория автоматического управления
для направления 13.03.03 Энергетическое машиностроение
уровень Бакалавриат
форма обучения очная
кафедра-разработчик Колесные и гусеничные машины

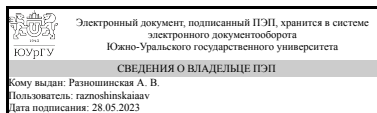
Рабочая программа составлена в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 13.03.03 Энергетическое машиностроение, утверждённым приказом Минобрнауки от 28.02.2018 № 145

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



К. В. Гаврилов

Разработчик программы,
к.техн.н., доц., доцент



А. В. Разношинская

1. Цели и задачи дисциплины

Преподавание и изучение дисциплины "Теория автоматического управления" в университете имеет целью: сформировать у студентов систему научных знаний и профессиональных навыков, необходимых для анализа и оценки состояния и перспектив развития систем автоматического управления, работоспособности технических систем, являющихся объектами инженерной и деятельности будущего специалиста. Задачами преподавания дисциплины являются: формирование умения выбирать рациональные перспективные схемы технических систем и агрегатов, грамотно разработать автоматическую техническую систему, оценить ее статические и динамические свойства для эффективного решения задач энергетического машиностроения на основе знания основных законов теории управления техническими системами.

Краткое содержание дисциплины

Курс "Теория автоматического управления" включает в себя 3 основные части - лекционный курс, практические занятия и лабораторные работы. На лекциях студенты получают целостное представление об управлении техническими системами, основных принципах автоматического управления, методах их оценки и процессах в автоматических системах. На практических занятиях учатся применять методы автоматики для эффективного решения задач энергетического машиностроения, оценивать основные показатели качества переходных процессов в автоматических системах. Лабораторный практикум содержит три работы по основным разделам теории автоматического управления. Краткое содержание разделов и тем дисциплины. Тема 1. Введение в дисциплину. Цель, задачи и предмет изучения. Место дисциплины в последующей деятельности инженера. История возникновения автоматических систем. Основные понятия управления техническими системами. Примеры управляемых технических систем, используемых на транспорте. Тема 2. Принципы автоматического управления. Принципы управления по отклонению, по возмущению, комбинированный принцип, принцип адаптации. Преимущества и недостатки основных принципов управления. Классификации автоматических систем по различным признакам. Применение методов автоматики к проектированию автомобилей и тракторов. Тема 3. Статическая и динамическая характеристики для анализа системы автоматического управления. Основные элементы автоматических систем, типовые измерительные, усилительные и исполнительные устройства систем автоматического управления. Схема центробежного регулятора АС класса «мощность». Тема 4. Процессы в автоматических системах. Основные способы математического описания элементов и систем управления. Составление дифференциальных уравнений элементов автоматической системы. Линеаризация уравнений. Типовые воздействия. Тема 5. Динамические звенья. Классификация и динамические характеристики типовых звеньев АС. Типовые соединения элементов АС. Последовательное, параллельное и соединение с обратной связью. Тема 6. Переходная функция звена (системы). Импульсная переходная функция (весовая функция) звена (системы). Связь между различными характеристиками автоматической системы. Тема 7. Типовые соединения элементов АС. Передаточные функции и частотные характеристики типовых звеньев АС. Тема 8. Показатели качества процессов регулирования в АС. Время регулирования и перерегулирования, быстродействие системы. Устойчивость

АС. Возможности проектирования и исследования автоматических систем в программе Acsocad.

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

Планируемые результаты освоения ОП ВО (компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине
ПК-2 Способность применять методы графического представления объектов энергетического машиностроения, схем и систем	Знает: Основные виды структурно-графического представления САУ (обобщенная структура, функциональная схема, конструктивная блок-схема САР, алгоритмическая структурная схема), их смысл, назначение и способы получения Умеет: Составлять обобщенные структуры САУ (или САР), соответствующие им функциональные схемы, выбирать соответствующие функциональным блокам технические устройства, изображать конструктивную блок-схему САР Имеет практический опыт: Методами компьютерного моделирования и анализа свойств САР, Методами исследования и оценки динамических свойств САР во временной, комплексной и частотной областях

3. Место дисциплины в структуре ОП ВО

Перечень предшествующих дисциплин, видов работ учебного плана	Перечень последующих дисциплин, видов работ
1.Ф.10 Моделирование и расчет рабочих процессов двигателей внутреннего сгорания	1.Ф.12 Автоматизированное проектирование двигателей, 1.Ф.11 Аналитические и цифровые методы конструирования двигателей

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

Дисциплина	Требования
1.Ф.10 Моделирование и расчет рабочих процессов двигателей внутреннего сгорания	Знает: достижения науки и техники, передовой и зарубежный опыт в организации процессов ДВС, Информационные источники в области рабочих процессов поршневых ДВС, методы моделирования, расчета и оптимизации рабочих процессов Умеет: использовать современные информационные технологии для моделирования процессов в системах и агрегатах ДВС, Применять теоретические знания для решения практических задач Имеет практический опыт: Выполнения научно-исследовательских работ, приёмами и методами моделирования процессов, протекающих в поршневых энергетических установках, методами их графического

	интерпретирования и отображения в распространённых системах координат
--	--

4. Объём и виды учебной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 з.е., 108 ч., 54,25 ч. контактной работы

Вид учебной работы	Всего часов	Распределение по семестрам в часах
		Номер семестра
		6
Общая трудоёмкость дисциплины	108	108
<i>Аудиторные занятия:</i>	48	48
Лекции (Л)	16	16
Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ)	16	16
Лабораторные работы (ЛР)	16	16
<i>Самостоятельная работа (СРС)</i>	53,75	53,75
Подготовка к зачету	13,75	13,75
Подготовка к лабораторным работам	10	10
Изучение материала лекций и практических занятий	30	30
Консультации и промежуточная аттестация	6,25	6,25
Вид контроля (зачет, диф.зачет, экзамен)	-	зачет

5. Содержание дисциплины

№ раздела	Наименование разделов дисциплины	Объем аудиторных занятий по видам в часах			
		Всего	Л	ПЗ	ЛР
1	Цель, задачи и предмет изучения. Основные понятия теории автоматического управления. Принципы автоматического управления, классификация автоматических систем. Примеры автоматических систем в транспортных средствах.	8	4	4	0
2	Статическая и динамическая характеристики для анализа системы автоматического управления. Функциональные схемы и элементы автоматических систем. Типовые входные воздействия.	12	4	4	4
3	Математическое описание элементов и систем. Передаточная функция. Переходная функция звена (системы). Импульсная переходная функция (весовая функция) звена (системы). Частотные характеристики звена (системы). Связь между различными характеристиками автоматической системы.	14	4	4	6
4	Динамические звенья. Классификация и характеристики типовых звеньев АС. Передаточные функции и частотные характеристики типовых звеньев АС. Динамические структурные схемы. Типовые соединения динамических звеньев. Правила преобразования динамических структурных схем. Показатели качества процессов регулирования в АС.	14	4	4	6

5.1. Лекции

№ лекции	№ раздела	Наименование или краткое содержание лекционного занятия	Кол-во часов
1	1	Цель, задачи и предмет изучения. Основные понятия теории автоматического управления. Принципы автоматического управления, классификация автоматических систем по различным признакам.	4
2	2	Статическая и динамическая характеристики для анализа системы автоматического управления. Функциональные схемы и элементы автоматических систем.	4
3	3	Математическое описание некоторых элементов и систем наземные транспортно-технологические средств. Типовые входные воздействия. Передаточная функция. Переходная функция звена (системы). Импульсная переходная функция (весовая функция) звена (системы). Частотные характеристики звена (системы). Связь между различными характеристиками автоматической системы.	4
4	4	Динамические звенья. Классификация и характеристики типовых звеньев АС. Передаточные функции и частотные характеристики типовых звеньев АС. Динамические структурные схемы. Типовые соединения динамических звеньев. Правила преобразования динамических структурных схем. Показатели качества процессов регулирования в АС.	4

5.2. Практические занятия, семинары

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание практического занятия, семинара	Кол-во часов
1	1	Рассмотрение основных понятий управления на примере автомобильной техники. Построение структурных схем устройств, работающих по различным принципам автоматического управления. Рассмотрение примеров использования методов и принципов автоматического управления в проектировании технических устройств. рассмотрение примеров работы в динамическом и статическом режимах технических систем.	4
2	2	Рассмотрение математического описания некоторых элементов и систем наземные транспортно-технологические средств. Типовые входные воздействия. Передаточная функция. Переходная функция звена (системы). Импульсная переходная функция (весовая функция) звена (системы). Частотные характеристики звена (системы). Связь между различными характеристиками автоматической системы. Рассмотрение примеров.	4
3	3	Изучение типовых динамических звеньев на примерах технических устройств. Составление математического описания и нахождение передаточной функции некоторых технических устройств. Рассмотрение различных характеристик системы: передаточной функции, переходной, амплитудно-частотной и фазово-частотной характеристик систем.	4
4	4	Динамические звенья. Классификация и характеристики типовых звеньев АС. Передаточные функции и частотные характеристики типовых звеньев АС. Определение типов звеньев по их характеристикам. Рассмотрение технических устройств, представленных различными типами звеньев. Динамические структурные схемы. Типовые соединения динамических звеньев. Использование правил преобразования динамических структурных схем. Оценка качества процесса регулирования систем.	4

5.3. Лабораторные работы

№	№	Наименование или краткое содержание лабораторной работы	Кол-
---	---	---	------

занятия	раздела		во часов
1	2	Типовые входные воздействия. Передаточная функция. Переходная функция звена (системы). Частотные характеристики звена (системы) в программной среде Acsocad.	4
2	3	Динамические звенья. Классификация и характеристики типовых звеньев АС. Передаточные функции и частотные характеристики типовых звеньев АС. Определение типов звеньев по их характеристикам. Динамические структурные схемы в программной среде Acsocad.	6
3	4	Построение динамических структурных схем и оценка качества систем управления в программной среде Acsocad	6

5.4. Самостоятельная работа студента

Выполнение СРС			
Подвид СРС	Список литературы (с указанием разделов, глав, страниц) / ссылка на ресурс	Семестр	Кол-во часов
Подготовка к зачету	материалы лекций и практик, основная литература 1, с. 3-74, основная литература 2, с. 39-64, с. 106-184	6	13,75
Подготовка к лабораторным работам	материалы лекций и практик, основная литература 1, с. 5-74; основная литература 2, с. 3-376,, дополнительная литература 1, с. 3-369, дополнительная литература 2. с. 5-473	6	10
Изучение материала лекций и практических занятий	материалы лекций и практик, основная литература 1, стр 5-74: дополнительная литература 2, стр 39-64, 106-184.	6	30

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	6	Текущий контроль	тест (темы 1,2,3)	1	10	Студент отвечает на 20 вопросов теста. Каждый правильный ответ на вопрос 0,5 баллов.	зачет
2	6	Текущий контроль	лабораторная работа 1 (темы 1, 2)	2	5	Выполнил все задания лабораторной работы в срок и в полном объеме, правильно интерпретировал результаты работы - 5 баллов Выполнил все задания лабораторной работы в срок и в полном объеме, допустил	зачет

					одну ошибку в интерпретации результатов работы, или допустил одну ошибку в выполненных заданиях - 4 балла. Выполнил все задания лабораторной работы и допустил две и более ошибок в выполненном задании или в интерпретации результатов - 3 балла. Выполнил не все задания лабораторной работы, но составил структурную схему системы в программной среде Acsocad, построил графики реакции системы при подаче единичного ступенчатого и гармонического сигналов, определил значения начальных и конечных характеристик по выходу системы и по передаточным функциям, правильно интерпретировал результат - 2 балла. Выполнил не все задания лабораторной работы, но составил структурную схему системы в программной среде Acsocad, построил графики реакции системы при подаче единичного ступенчатого и гармонического сигналов, - 1 балл. Не выполнил лабораторную работу - 0 баллов	
3	6	Текущий контроль	Лабораторная работа 2 (темы 2,3)	2	5	зачет
4	6	Текущий контроль	Лабораторная работа 3 (темы	2	5	зачет

			3, 4)			правильно интерпретировал результаты работы, ответил на вопросы к лабораторной работе правильно - 5 баллов Выполнил все задания лабораторной работы в срок и в полном объеме, допустил одну ошибку в интерпретации результатов работы, или допустил одну ошибку в выполненных заданиях - 4 балла. Выполнил все задания лабораторной работы и допустил две и более ошибок в выполненном задании или в интерпретации результатов - 3 балла. Выполнил не все задания лабораторной работы, но построил в программной среде Acsocad динамическую структурную схему, нашел передаточную функции с числовыми значениями параметров, построил графики АФХ и переходной функции, определил по ней основные показатели качества процесса управления - 2 балла. Выполнил не все задания лабораторной работы, но построил в программной среде Acsocad динамическую структурную схему, нашел передаточную функции с числовыми значениями параметров, построил графики АФХ и переходной функции - 1 балл. Не выполнил лабораторную работу - 0 баллов	
5	6	Текущий контроль	контрольная работа по темам 1, 3, 4	1	5	Контрольная работа включает в себя 5 задач. Студент предоставляет решение задач в письменном виде. Каждая правильно решенная задача 1 балл	зачет
6	6	Промежуточная аттестация	зачет	-	5	Зачет выставляется по результатам выполнения студентами КРМ и промежуточной аттестации в соответствии с Положением о балльно-рейтинговой системой. В рамках промежуточной аттестации студент сдает письменный зачет по билетам, Билет содержит 3 вопроса и 2 задачи. За каждый правильный ответ на вопрос или решенную задачу студент получает один балл.	зачет

6.2. Процедура проведения, критерии оценивания

Вид промежуточной аттестации	Процедура проведения	Критерии оценивания
зачет	Рейтинг обучающегося по дисциплине определяется по результатам текущего контроля. Студент вправе прийти на зачет для улучшения своего рейтинга и получить оценку с учетом текущего рейтинга и баллов за промежуточное испытание	В соответствии с пп. 2.5, 2.6 Положения

6.3. Паспорт фонда оценочных средств

Компетенции	Результаты обучения	№ КМ					
		1	2	3	4	5	6
ПК-2	Знает: Основные виды структурно-графического представления САУ (обобщенная структура, функциональная схема, конструктивная блок-схема САУ, алгоритмическая структурная схема), их смысл, назначение и способы получения	+	+	+	+	+	+
ПК-2	Умеет: Составлять обобщенные структуры САУ (или САУ), соответствующие им функциональные схемы, выбирать соответствующие функциональным блокам технические устройства, изображать конструктивную блок-схему САУ		+	+	+	+	+
ПК-2	Имеет практический опыт: Методами компьютерного моделирования и анализа свойств САУ, Методами исследования и оценки динамических свойств САУ во временной, комплексной и частотной областях		+	+	+		+

Типовые контрольные задания по каждому мероприятию находятся в приложениях.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

Печатная учебно-методическая документация

а) основная литература:

1. Мельников, А. А. Теория автоматического управления техническими объектами автомобилей и тракторов Учеб. пособие для вузов по специальности 150100 "Автомобиле- и тракторостроение" и направлению "Назем. транспорт. системы" А. А. Мельников. - М.: Академия, 2003. - 278,[1] с. ил.

б) дополнительная литература:

1. Бесекерский, В. А. Теория систем автоматического управления [Текст] В. А. Бесекерский, Е. П. Попов. - 4-е изд., перераб. и доп. - СПб.: Профессия, 2007. - 747, [2] с. ил.
2. Мельников, А. А. Управление техническими объектами автомобилей и тракторов: Системы электроники и автоматики Учеб. пособие для вузов по специальности 150100 "Автомобиле- и тракторостроение" и направлению "Назем. транспорт. системы" А. А. Мельников. - М.: Академия, 2003. - 374,[1] с. ил.
3. Разношинская, А. В. Теория автоматического управления [Текст] учеб. пособие по специальности 190202 "Многоцелевые гусеничные и колесные машины" и др. специальностям А. В. Разношинская ; Юж.-Урал. гос. ун-т, Каф. Колесные, гусеничные машины и автомобили ; ЮУрГУ. - Челябинск: Цицеро, 2013. - 75 с. ил. электрон. версия

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

Не предусмотрены

г) методические указания для студентов по освоению дисциплины:

1. Кондаков С.В. Расчет автоматической системы класса «мощность»: учебное пособие/ С.В. Кондаков, Р.Н. Болдырев. – Челябинск, ЮУрГУ, 2007. – 57 с.

из них: учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студента:

1. Кондаков С.В. Расчет автоматической системы класса «мощность»: учебное пособие/ С.В. Кондаков, Р.Н. Болдырев. – Челябинск, ЮУрГУ, 2007. – 57 с.

Электронная учебно-методическая документация

№	Вид литературы	Наименование ресурса в электронной форме	Библиографическое описание
1	Методические пособия для самостоятельной работы студента	Электронный каталог ЮУрГУ	Теория автоматического управления Текст учеб. пособие для самостоят. работы по направлению 151900 "Конструкт.-технол. обеспечение машиностроит. пр-ва" и др. направлениям Е. Н. Гордеев, Ю. С. Сергеев ; Юж.-Урал. гос. ун-т http://www.lib.susu.ac.ru/ftd?base=SUSU_METHOD&key=000521793

Перечень используемого программного обеспечения:

1. ФГАОУ ВО "ЮУрГУ (НИУ)"-Портал "Электронный ЮУрГУ" (<https://edu.susu.ru>)(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
Лекции	628 (3)	Компьютерная техника программное обеспечение
Практические занятия и семинары	624а (3)	Компьютерная техника программное обеспечение