

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Новосибирский государственный технический университет»

Кафедра электропривода и автоматизации промышленных установок

“УТВЕРЖДАЮ”

ДЕКАН ФМА

к.т.н. Вильбергер М. Е.

“ ” _____ г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ
Теория автоматического управления

Образовательная программа: 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника, профиль:
Электротехника, электромеханика и электротехнологии

Курс: 3 4, семестры : 6 7 8

Факультет мехатроники и автоматизации, заочная форма обучения

№	Вид деятельности	Семестр		
		6	7	8
1	Всего зачетных единиц (кредитов)	0	5	4
2	Всего часов	0	180	144
3	Всего занятий в контактной форме, час.	4	28	17
4	Лекции, час.	4	8	4
5	Практические занятия, час.	0	4	2
6	Лабораторные занятия, час.	0	4	2
7	из них в активной и интерактивной форме, час.	0	3	0
8	Аттестация, час.	0	2	2
9	Консультации, час.		10	7
10	Самостоятельная работа, час.	0	148	127
11	Виды самостоятельной работы (курсовой проект, курсовая работа, РГЗ, подготовка к контрольной работе)		контр.	контр.
12	Вид аттестации		Э	Э

Рабочая программа составлена на основании федерального государственного образовательного стандарта высшего образования по направлению (специальности): 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника

ФГОС введен в действие приказом №955 от 03.09.2015 г. , дата утверждения: 25.09.2015 г.

Место дисциплины в структуре учебного плана: Блок 1, вариативная

Рабочая программа разработана на основе компетентностной модели выпускника по направлению (специальности): 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника

Рабочая программа обсуждена на заседании кафедры

ЭАПУ, протокол заседания кафедры №5 от 20.06.2017

Утверждена на совете факультета мехатроники и автоматизации, протокол № 6 от 21.06.2017

Программу разработал:

доцент, д.т.н. Аносов В. Н.

Заведующий кафедрой:

профессор, д.т.н. Аносов В. Н.

Ответственный за образовательную программу:

заведующий кафедрой Аносов В. Н.

1. Внешние требования

Таблица 1.1

Компетенция ФГОС: ОПК.2 способность применять соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач; в части следующих результатов обучения:
з5. знать соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования процессов и явлений, лежащих в основе принципов действия электротехнического оборудования и систем
Компетенция ФГОС: ПК.7 готовность обеспечивать требуемые режимы и заданные параметры технологического процесса по заданной методике; в части следующих результатов обучения:
з3. знать современные методы анализа и синтеза САУ, обеспечивающие требуемые показатели качества регулирования
у2. уметь выполнять анализ технологических процессов и оборудования как объектов управления и автоматизации
у5. уметь рассчитывать основные качественные показатели САУ, выполнять анализ ее устойчивости, синтез регуляторов

2. Требования НГТУ к результатам освоения дисциплины

Таблица 2.1

Результаты изучения дисциплины по уровням освоения (иметь представление, знать, уметь, владеть)	Формы организации занятий
<i>Теория автоматического управления</i>	
ОПК.2.з5 знать соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования процессов и явлений, лежащих в основе принципов действия электротехнического оборудования и систем	
1. типовые пакеты прикладных программ анализа динамических систем.	Лекции; Практические занятия; Лабораторные работы; Самостоятельная работа
ПК.7.з3 знать современные методы анализа и синтеза САУ, обеспечивающие требуемые показатели качества регулирования	
2. логические основы функционирования, моделирования и анализа систем автоматического управления (САУ) во временной и частотной областях	Лекции; Практические занятия; Лабораторные работы; Самостоятельная работа
ПК.7.у2 уметь выполнять анализ технологических процессов и оборудования как объектов управления и автоматизации	
3. проводить анализ САУ, оценивать статические и динамические характеристики	Лекции; Практические занятия; Лабораторные работы; Самостоятельная работа
ПК.7.у5 уметь рассчитывать основные качественные показатели САУ, выполнять анализ ее устойчивости, синтез регуляторов	
4. строить математические модели объектов управления и систем автоматического управления (САУ)	Лекции; Практические занятия; Лабораторные работы; Самостоятельная работа
ПК.7.з3 знать современные методы анализа и синтеза САУ, обеспечивающие требуемые показатели качества регулирования	
5. современные методы анализа и синтеза САУ, обеспечивающие требуемые показатели качества регулирования.	Лекции; Практические занятия; Самостоятельная работа
ПК.7.у2 уметь выполнять анализ технологических процессов и оборудования как объектов управления и автоматизации	
6. управляемые выходные переменные управляющие и регулирующие воздействия, статические и динамические свойства технологических объектов управления в электротехнике и энергетик	Лекции; Практические занятия; Лабораторные работы; Самостоятельная работа

ПК.7.у5 уметь рассчитывать основные качественные показатели САУ, выполнять анализ ее устойчивости, синтез регуляторов	
7. рассчитывать основные качественные показатели САУ, выполнять анализ ее устойчивости, синтез регуляторов.	Лекции; Самостоятельная работа
ОПК.2.з5 знать соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования процессов и явлений, лежащих в основе принципов действия электротехнического оборудования и систем	
8. выполнять анализ технологических процессов и оборудования как объектов управления и автоматизации	Лекции; Самостоятельная работа

3. Содержание и структура учебной дисциплины

Таблица 3.1

Темы лекций	Активные формы, час.	Часы	Ссылки на результаты обучения
Семестр: 6			
Дидактическая единица: Основные понятия и определения			
1. Основные понятия и определения, Принципы и алгоритмы управления. Структура курса. Цели и задачи дисциплины. Выдача задания на контрольные работы №1,2	0	4	2, 7, 8
Семестр: 7			
Дидактическая единица: Математическое описание САУ			
2. Математическое описание линейных САУ	0	2	1, 4, 6, 7, 8
3. Типовые звенья САУ и их характеристики.	0	2	1, 4, 6, 7, 8
Дидактическая единица: Устойчивость линейных САУ			
4. Устойчивость линейных САУ.	0	2	1, 3, 4, 5, 7
Дидактическая единица: Синтез линейных САУ			
5. Коррекция линейных САУ	0	1	2, 3, 4, 5, 7
Дидактическая единица: Нелинейные модели систем управления			
6. Особенности исследования нелинейных САУ. Выдача задания для выполнения контрольной работы №3.	0	1	7
Семестр: 8			
Дидактическая единица: Нелинейные модели систем управления			
7. Метод фазовой плоскости	0	2	1, 3, 4, 5, 7
8. Основы метода гармонической линеаризации	0	2	1, 2, 4, 6, 7

Таблица 3.2

Темы лабораторных работ	Активные формы, час.	Часы	Ссылки на результаты обучения	Учебная деятельность
Семестр: 7				
Дидактическая единица: Математическое описание САУ				

1. ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №1 Переходные характеристики типовых линейных устойчивых звеньев систем автоматического управления	3	4	1, 2, 3, 4, 6	Методом структурного моделирования снимаются переходные характеристики типовых линейных устойчивых звеньев. Исследуется влияние параметров типовых звеньев и обратных связей (отрицательной и положительной) на вид переходных характеристик и свойства звеньев в установившемся и переходном режиме.
Семестр: 8				
Дидактическая единица: Нелинейные модели систем управления				
1. ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №2 Исследование нелинейной системы автоматического управления	0	2	1, 2, 3, 4, 6	Исследуются методом структурного моделирования динамические свойства нелинейной системы автоматического управления, математическим описанием которого является нелинейное дифференциальное уравнение второго или третьего порядка. Оценивается влияние на динамику системы вида статической характеристики нелинейного элемента и параметров нелинейных и линейных звеньев.

Таблица 3.3

Темы практических занятий	Активные формы, час.	Часы	Ссылки на результаты обучения	Учебная деятельность
Семестр: 7				
Дидактическая единица: Математическое описание САУ				
1. Структурные схемы САУ. Составление и преобразование структурных схем САУ	0	2	4, 6	По уравнениям, полученным на предыдущих занятиях, находятся передаточные функции звеньев, составляются структурные схемы объектов и проводится их преобразование
Дидактическая единица: Устойчивость линейных САУ				
2. Устойчивость линейных САУ. Алгебраические и частотные критерии устойчивости.	0	2	1, 3, 4, 5	Определяется устойчивость линейной САУ одним из алгебраических и частотных критериев. Дается обоснование использования того или иного критерия устойчивости
Семестр: 8				
Дидактическая единица: Нелинейные модели систем управления				

3. Метод фазовой плоскости	0	1	1, 3, 4, 5	Изучаются методы анализа нелинейных САУ 2-го порядка
4. Основы метода гармонической линеаризации	0	1	1, 2, 4, 5	Изучаются методы анализа нелинейных САУ 3-го порядка

Таблица 3.4

Темы для самостоятельного изучения	Активные формы, час.	Часы	Ссылки на результаты обучения	Учебная деятельность
Семестр: 7				
Дидактическая единица: Математическое описание САУ				
1. Математическое описание линейных САУ	0	13	1, 4, 6, 8	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
2. Структурные схемы САУ	0	12	4, 6	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
3. Типовые звенья САУ и их характеристики.	0	12	1, 4, 6, 8	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
Дидактическая единица: Устойчивость линейных САУ				
4. Устойчивость линейных САУ.	0	12	1, 3, 4, 5, 7	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
Дидактическая единица: Качество линейных САУ .				
5. Качество линейных САУ в установившемся и переходном режимах	0	12	1, 3, 4, 5, 6	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
Дидактическая единица: Синтез линейных САУ				

6. Коррекция линейных САУ	0	12	2, 3, 4, 5	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
Семестр: 8				
Дидактическая единица: Нелинейные модели систем управления				
7. Нелинейные САУ и особенности их исследования в статике и динамике	0	10	2, 3, 4	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
8. Метод фазовой плоскости	0	8	1, 3, 4, 5	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
9. Основы метода гармонической линеаризации	0	8	1, 2, 4, 6	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
10. Абсолютная устойчивость нелинейных САУ	0	7	2, 3, 4, 6	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении контрольных работ и более качественного освоения других специальных дисциплин.
Дидактическая единица: Линейные дискретные модели СУ.				
11. Линейные импульсные САУ	0	4	2, 4, 6	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении практических расчетов, более качественного и полного освоения других специальных дисциплин.

12. Математическое описание линейных импульсных систем .	0	10	3, 4, 6	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении практических расчетов, более качественного и полного освоения других специальных дисциплин.
13. Устойчивость импульсных систем	0	10	3, 4, 6, 8	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении практических расчетов, более качественного и полного освоения других специальных дисциплин.
14. Анализ качества импульсных систем	0	8	2, 4, 6, 7	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении практических расчетов, более качественного и полного освоения других специальных дисциплин.
15. Синтез импульсных САУ	0	4	2, 4, 5	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении практических расчетов, более качественного и полного освоения других специальных дисциплин.
Дидактическая единица: Линейные стохастические модели СУ.				
16. Линейные САУ при случайных воздействиях	0	4	2, 4, 5, 6	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении практических расчетов, более качественного и полного освоения других специальных дисциплин.
17. Стационарные случайные процессы	0	4	2, 4, 5, 6	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении практических расчетов, более качественного и полного освоения других специальных дисциплин.
18. Прохождение случайного сигнала через линейную САУ	0	4	2, 4, 5, 6	Изучение теоретического материала с целью использования полученных знаний при выполнении практических расчетов, более качественного и полного освоения других специальных дисциплин.

4. Самостоятельная работа обучающегося

№	Виды самостоятельной работы	Ссылки на результаты обучения	Часы на выполнение	Часы на консультации
Семестр: 7				
1	Контрольные работы	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8	55	5
Приобретение навыков самостоятельного, комплексного решения задач по анализу и синтезу линейных САУ. Характеристика КР Каждому студенту выдаётся свой вариант КР. Он должен самостоятельно выбрать рациональные методы исследования статических и динамических свойств системы и применить современные методы синтеза для обеспечения заданных требований, предъявляемых к системе. Отдельные разделы КР должны выполняться с применением компьютерных программ.: Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 6-9 факультета мехатроники и автоматизации заочного факультета и института дистанционного образования / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2010. - 57, [1] с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2010/2010_3761.pdf Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 1 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2011]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000164529. - Загл. с экрана.				
2	Подготовка к аттестации	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8	10	3
Самостоятельная работа студентов охватывает: подготовку к выполнению лабораторных работ (4 час), подготовку к лекциям и проработку лекционного материала к экзамену (4 час.), подготовку к практическим занятиям (2 час.), выполнение и подготовку к защите контрольной работы (55 час.). Подготовка к занятиям проводится по конспектам лекций и рекомендованной литературе в соответствии с заранее известной тематикой практических и лабораторных работ.: Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 6-9 факультета мехатроники и автоматизации заочного факультета и института дистанционного образования / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2010. - 57, [1] с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2010/2010_3761.pdf				
3	Подготовка к аттестации	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8	10	2
Подготовка к экзамену (10 часов) проводится по конспекту лекций и рекомендованной литературе с учётом контролирующих материалов, приведённых в приложении.: Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 6-9 факультета мехатроники и автоматизации заочного факультета и института дистанционного образования / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2010. - 57, [1] с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2010/2010_3761.pdf Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 1-5 для студентов 3-4 курсов электромеханического факультета всех форм обучения / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2004. - 61 с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2004/2004_2644.rar Теория автоматического управления : контрольные работы и методические указания к ним для студентов заочного факультета и института дистанционного образования (направления 140400, 220700) / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2011. - 48 с. : ил., табл.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2011/11_3956.pdf Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 2 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000179088. - Загл. с экрана. Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 1 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2011]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000164529. - Загл. с экрана.				
4	Самостоятельное изучение теоретического материала	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8	73	0

Студент изучает темы, приведенные в таблице 3.4 : Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 1-5 для студентов 3-4 курсов электромеханического факультета всех форм обучения / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2004. - 61 с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2004/2004_2644.rar Теория автоматического управления : контрольные работы и методические указания к ним для студентов заочного факультета и института дистанционного образования (направления 140400, 220700) / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2011. - 48 с. : ил., табл.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2011/11_3956.pdf Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 2 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000179088. - Загл. с экрана.

Семестр: 8

1	Контрольные работы	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8	36	5
---	--------------------	------------------------	----	---

Целью КР является приобретение навыков самостоятельного решения задач по исследованию нелинейных систем автоматического управления.

Каждому студенту выдается свой вариант нелинейных САУ в виде структурных схем и значений параметров.

Для исследования системы второго порядка используется метод фазовой плоскости, для третьего порядка - метод гармонической линеаризации. Динамика нелинейных САУ рассчитывается на вычислительных машинах.

: Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 1-5 для студентов 3-4 курсов электромеханического факультета всех форм обучения / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2004. - 61 с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2004/2004_2644.rar Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 2 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000179088. - Загл. с экрана.

2	Подготовка к занятиям	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8	5	0
---	-----------------------	------------------------	---	---

Самостоятельная работа студентов охватывает: подготовку к выполнению лабораторных работ (2 час), подготовку к лекциям и проработку лекционного материала к экзамену (2 час.), подготовку к практическим занятиям (1 час.), выполнение и подготовку к защите курсовой работы (38 час.). Подготовка к занятиям проводится по конспектам лекций и рекомендованной литературе в соответствии с заранее известной тематикой практических и лабораторных работ.: Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 3 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000179156. - Загл. с экрана. Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 6-9 факультета мехатроники и автоматизации заочного факультета и института дистанционного образования / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2010. - 57, [1] с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2010/2010_3761.pdf Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 1-5 для студентов 3-4 курсов электромеханического факультета всех форм обучения / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2004. - 61 с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2004/2004_2644.rar Теория автоматического управления : контрольные работы и методические указания к ним для студентов заочного факультета и института дистанционного образования (направления 140400, 220700) / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2011. - 48 с. : ил., табл.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2011/11_3956.pdf Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 2 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000179088. - Загл. с экрана. Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 1 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2011]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000164529. - Загл. с экрана.

3	Подготовка к аттестации	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8	5	2
---	-------------------------	------------------------	---	---

Подготовка к экзамену (5 часов) проводится по конспекту лекций и рекомендованной литературе с учётом контролирующих материалов, приведённых в приложении.: Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 6-9 факультета мехатроники и автоматизации заочного факультета и института дистанционного образования / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2010. - 57, [1] с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2010/2010_3761.pdf Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 1-5 для студентов 3-4 курсов электромеханического факультета всех форм обучения / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2004. - 61 с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2004/2004_2644.rar Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 2 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000179088. - Загл. с экрана. Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 1 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2011]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000164529. - Загл. с экрана.

4	Самостоятельное изучение теоретического материала	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8	81	0
---	---	------------------------	----	---

Студент изучает темы, приведенные в таблице 3.4 : Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 6-9 факультета мехатроники и автоматизации заочного факультета и института дистанционного образования / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2010. - 57, [1] с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2010/2010_3761.pdf Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 1-5 для студентов 3-4 курсов электромеханического факультета всех форм обучения / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2004. - 61 с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2004/2004_2644.rar Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 2 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000179088. - Загл. с экрана. Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 1 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2011]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000164529. - Загл. с экрана.

5. Технология обучения

Для организации и контроля самостоятельной работы обучающихся, а также проведения консультаций применяются информационно-коммуникационные технологии (табл. 5.1).

Таблица 5.1

Деятельность	Информационно-коммуникационные технологии
Консультирование	e-mail; ЭБС
Контроль	ЭБС
Размещение учебных материалов	ЭБС

Таблица 5.2

Активные и интерактивные формы проведения занятий

№	Наименование активных форм
1	Метод проектов
Краткое описание применения: Дополнительные исследования при выполнении курсовой работы, РГЗ и лабораторных работ	
Подробная информация об использовании технологии приводится в "Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 1-5 для студентов 3-4 курсов электромеханического факультета всех форм обучения / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2004. - 61 с. : ил.. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2004/2004_2644.rar "	

6. Правила аттестации обучающихся по учебной дисциплине

Для аттестации обучающихся по дисциплине используется балльно-рейтинговая система (БРС), позволяющая выставять оценки по традиционной шкале и 15-уровневой ECTS. Краткая информация о БРС приведена в табл. 6.1.

Таблица 6.1

Оцениваемые виды деятельности обучающихся	Мин. балл	Максимальный балл
Семестр: 7		
<i>Лабораторная:</i>	2	5
<i>Практические занятия:</i>	5	10
<i>Контрольные работы:</i>	23	45
<i>Экзамен:</i>	20	40
Семестр: 8		
<i>Лабораторная:</i>	2	5
<i>Практические занятия:</i>	5	10
<i>Контрольные работы:</i>	23	45
<i>Экзамен:</i>	20	40

В таблице 6.2 представлено соответствие форм контроля заявляемым требованиям к результатам освоения дисциплины.

Таблица 6.2

Коды компетенций ФГОС	Результаты обучения	Формы контроля		
		Защита ЛР	Контр. раб.	Экзамен
ОПК.2	з5. знать соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования процессов и явлений, лежащих в основе принципов действия электротехнического оборудования и систем	+	+	+
ПК.7	з3. знать современные методы анализа и синтеза САУ, обеспечивающие требуемые показатели качества регулирования	+	+	+
	у2. уметь выполнять анализ технологических процессов и оборудования как объектов управления и автоматизации	+	+	+
	у5. уметь рассчитывать основные качественные показатели САУ, выполнять анализ ее устойчивости, синтез регуляторов	+	+	+

Фонд оценочных средств по дисциплине представлен в приложении № 1 к рабочей программе.

7. Литература

Основная литература

1. Аносов В. Н. Программа Matlab 6.5 / Simulink 5 : учебное пособие / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, 2007. - 102, [1] с. : ил. - Режим доступа: <http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2007/anoss.rar>

2. Востриков А. С. Теория автоматического регулирования : [учебное пособие для вузов по направлениям 550200, 651900 - "Автоматизация и управление"] / А. С. Востриков, Г. А. Французова. - Новосибирск, 2006. - 367 с. : ил. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000059938
3. Востриков А. С. Основы теории непрерывных и дискретных систем регулирования : учебное пособие / А. С. Востриков, Г. А. Французова, Е. Б. Гаврилов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, 2008. - 476 с. - Режим доступа: <http://www.ciu.nstu.ru/fulltext/textbooks/2008/vostrikov.pdf>. - Инновационная образовательная программа НГТУ «Высокие технологии».

Дополнительная литература

1. Панкратов В. В. Специальные разделы теории автоматического управления. Ч. 2 / В. В. Панкратов, О. В. Нос ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, 2005. - 102, [2] с. : ил., схемы. - Режим доступа: http://www.ciu.nstu.ru/fulltext/textbooks/2005/05_pankratov.rar
2. Панкратов В. В. Специальные разделы современной теории автоматического управления / В. В. Панкратов, Е. А. Зима, О. В. Нос ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, 2007. - 218, [1] с. : ил. - Режим доступа: <http://www.ciu.nstu.ru/fulltext/textbooks/2007/pankratov.pdf>. - Инновационная образовательная программа НГТУ "Высокие технологии".

Интернет-ресурсы

1. ЭБС НГТУ : <http://elibrary.nstu.ru/>
2. ЭБС «Издательство Лань» : <https://e.lanbook.com/>
3. ЭБС IPRbooks : <http://www.iprbookshop.ru/>
4. ЭБС "Znaniy.com" : <http://znaniy.com/>
5. :

8. Методическое и программное обеспечение

8.1 Методическое обеспечение

1. Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 1 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2011]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000164529. - Загл. с экрана.
2. Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 2 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000179088. - Загл. с экрана.
3. Аносов В. Н. Теория автоматического управления [Электронный ресурс]. Часть 3 : электронный учебно-методический комплекс / В. Н. Аносов, В. В. Наумов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000179156. - Загл. с экрана.
4. Кучер Е. С. Теория нелинейных и специальных систем управления [Электронный ресурс] : электронный учебно-методический комплекс / Е. С. Кучер, В. В. Панкратов ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - Новосибирск, [2013]. - Режим доступа: http://elibrary.nstu.ru/source?bib_id=vtls000183039. - Загл. с экрана.
5. Теория автоматического управления : контрольные работы и методические указания к ним для студентов заочного факультета и института дистанционного образования (направления 140400, 220700) / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2011. - 48 с. : ил., табл. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2011/11_3956.pdf

6. Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 1-5 для студентов 3-4 курсов электромеханического факультета всех форм обучения / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2004. - 61 с. : ил. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2004/2004_2644.rar
7. Теория автоматического управления : методические указания к лабораторным работам № 6-9 факультета мехатроники и автоматизации заочного факультета и института дистанционного образования / Новосиб. гос. техн. ун-т ; [сост.: В. Н. Аносов, В. В. Наумов]. - Новосибирск, 2010. - 57, [1] с. : ил. - Режим доступа: http://www.library.nstu.ru/fulltext/metodics/2010/2010_3761.pdf

8.2 Специализированное программное обеспечение

- 1 Matlab Simulink
- 2 MATLAB SimPowerSystem
- 3 MATLAB Control System Toolbox

9. Материально-техническое обеспечение

Компьютерный класс

№	Наименование	Назначение
1	Компьютерный класс (Компьютеры объединены в локальную сеть с выходом в Internet)	Компьютеры объединены в локальную сеть с выходом в Internet

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Новосибирский государственный технический университет»

Кафедра электропривода и автоматизации промышленных установок

“УТВЕРЖДАЮ”
ДЕКАН ФМА
к.т.н., доцент М.Е. Вильбергер
“ ” _____ г.

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

Теория автоматического управления

Образовательная программа: 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника, профиль:
Электротехника, электромеханика и электротехнологии

1. Обобщенная структура фонда оценочных средств учебной дисциплины

Обобщенная структура фонда оценочных средств по дисциплине Теория автоматического управления приведена в Таблице.

Таблица

Формируемые компетенции	Показатели сформированности компетенций (знания, умения, навыки)	Темы	Этапы оценки компетенций	
			Мероприятия текущего контроля (курсовой проект, РГЗ(Р) и др.)	Промежуточная аттестация (экзамен, зачет)
ОПК.1 способность использовать основные закономерности, действующие в процессе изготовления продукции требуемого качества, заданного количества при наименьших затратах общественного труда	34. знать современные методы анализа и синтеза САУ, обеспечивающие требуемые показатели качества регулирования	ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №1 Переходные характеристики типовых линейных устойчивых звеньев систем автоматического управления ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №2 Исследование нелинейной системы автоматического управления Качество линейных САУ в установившемся и переходном режимах Математическое описание линейных САУ Метод фазовой плоскости Основы метода гармонической линеаризации Типовые звенья САУ и их характеристики. Устойчивость линейных САУ. Устойчивость линейных САУ. Алгебраические и частотные критерии устойчивости.	Контрольные работы №1, разделы 1, 2, 3; Контрольная работа №2, разделы 1, 2; Контрольные работы №3, разделы 1, 2, 3.	Экзамен (7 сем.), вопросы 1- 97; Экзамен (8 сем.), вопросы 1- 108
ПК.16/ОУ способность участвовать в организации мероприятий по повышению качества продукции, производственных и технологических процессов, техническому и информационному обеспечению их разработки, испытаний и эксплуатации, планированию работ по стандартизации и сертификации, а также актуализации регламентирующей документации	31. знать управляемые выходные переменные управляющие и регулирующие воздействия, статические и динамические свойства технологических объектов управления	ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №1 Переходные характеристики типовых линейных устойчивых звеньев систем автоматического управления ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №2 Исследование нелинейной системы автоматического управления Абсолютная устойчивость нелинейных САУ Анализ качества импульсных систем Качество линейных САУ в установившемся и переходном режимах Линейные импульсные САУ Линейные САУ при случайных воздействиях Математическое описание линейных импульсных систем . Математическое описание линейных САУ Основы метода гармонической линеаризации Стационарные случайные процессы Структурные схемы САУ Структурные схемы САУ. Составление и преобразование структурных схем САУ	Контрольные работы №1, разделы 1, 2, 3; Контрольная работа №2, разделы 1, 2; Контрольные работы №3, разделы 1, 2, 3.	Экзамен (7 сем.), вопросы 1- 97; Экзамен (8 сем.), вопросы 1- 108

		Типовые звенья САУ и их характеристики. Устойчивость импульсных систем		
ПК.19/НИ способность участвовать в работах по моделированию продукции, технологических процессов, производств, средств и систем автоматизации, контроля, диагностики, испытаний и управления процессами, жизненным циклом продукции и ее качеством с использованием современных средств автоматизированного проектирования, по разработке алгоритмического и программного обеспечения средств и систем автоматизации и управления процессами	з21. знать логические основы функционирования, моделирования и анализа систем автоматического управления (САУ) во временной и частотной областях	Анализ качества импульсных систем Устойчивость линейных САУ.	Контрольные работы №1, разделы 1, 2, 3; Контрольная работа №2, разделы 1, 2; Контрольные работы №3, разделы 1, 2, 3.	Экзамен (7 сем.), вопросы 1- 97; Экзамен (8 сем.), вопросы 1- 108
ПК.19/НИ	у15. уметь строить математические модели объектов управления и систем автоматического управления (САУ)	Математическое описание линейных САУ Основные понятия и определения, Принципы и алгоритмы управления. Структура курса. Цели и задачи дисциплины. Выдача задания на контрольные работы №1,2 Типовые звенья САУ и их характеристики. Устойчивость импульсных систем	Контрольные работы №1, разделы 1, 2, 3; Контрольная работа №2, разделы 1, 2; Контрольные работы №3, разделы 1, 2, 3.	Экзамен (7 сем.), вопросы 1- 97; Экзамен (8 сем.), вопросы 1- 108
ПК.7/ПТ способность участвовать в разработке проектов по автоматизации производственных и технологических процессов, технических средств и систем автоматизации, контроля, диагностики, испытаний, управления процессами, жизненным циклом продукции и ее качеством, в	у1. уметь рассчитывать основные качественные показатели САУ, выполнять анализ ее устойчивости, синтез регуляторов	ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №1 Переходные характеристики типовых линейных устойчивых звеньев систем автоматического управления ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №2 Исследование нелинейной системы автоматического управления Абсолютная устойчивость нелинейных САУ Анализ качества импульсных систем Коррекция линейных САУ Линейные импульсные САУ Линейные САУ при случайных воздействиях Нелинейные САУ и особенности их исследования в статике и динамике	Контрольные работы №1, разделы 1, 2, 3; Контрольная работа №2, разделы 1, 2; Контрольные работы №3, разделы 1, 2, 3.	Экзамен (7 сем.), вопросы 1- 97; Экзамен (8 сем.), вопросы 1- 108

практическом освоении и совершенствовании данных процессов, средств и систем		Основные понятия и определения, Принципы и алгоритмы управления. Структура курса. Цели и задачи дисциплины. Выдача задания на контрольные работы №1,2 Основы метода гармонической линеаризации Особенности исследования нелинейных САУ. Выдача задания для выполнения контрольной работы №3. Прохождение случайного сигнала через линейную САУ Синтез импульсных САУ Стационарные случайные процессы		
ПК.7/ПТ	уб. уметь проводить анализ САУ, оценивать статические и динамические характеристики	Абсолютная устойчивость нелинейных САУ Качество линейных САУ в установившемся и переходном режимах Коррекция линейных САУ Математическое описание линейных импульсных систем . Метод фазовой плоскости Нелинейные САУ и особенности их исследования в статике и динамике Особенности исследования нелинейных САУ. Выдача задания для выполнения контрольной работы №3. Устойчивость импульсных систем Устойчивость линейных САУ. Устойчивость линейных САУ. Алгебраические и частотные критерии устойчивости.	Контрольные работы №1, разделы 1, 2, 3; Контрольная работа №2, разделы 1, 2; Контрольные работы №3, разделы 1, 2, 3.	Экзамен (7 сем.), вопросы 1- 97; Экзамен (8 сем.), вопросы 1- 108
ПК.8/ПТ способность выполнять работы по автоматизации технологических процессов и производств, их обеспечению средствами автоматизации и управления, готовность использовать современные методы и средства автоматизации, контроля, диагностики, испытаний и управления процессами, жизненным циклом продукции и ее качеством	з2. знать типовые пакеты прикладных программ анализа динамических систем	ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №1 Переходные характеристики типовых линейных устойчивых звеньев систем автоматического управления ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №2 Исследование нелинейной системы автоматического управления Качество линейных САУ в установившемся и переходном режимах Коррекция линейных САУ Математическое описание линейных САУ Метод фазовой плоскости Основы метода гармонической линеаризации Особенности исследования нелинейных САУ. Выдача задания для выполнения контрольной работы №3. Структурные схемы САУ Структурные схемы САУ. Составление и преобразование структурных схем САУ Типовые звенья САУ и их характеристики. Устойчивость линейных САУ.	Контрольные работы №1, разделы 1, 2, 3; Контрольная работа №2, разделы 1, 2; Контрольные работы №3, разделы 1, 2, 3.	Экзамен (7 сем.), вопросы 1- 97; Экзамен (8 сем.), вопросы 1- 108

		Устойчивость линейных САУ. Алгебраические и частотные критерии устойчивости.		
ПК.8/ПТ	у1. уметь выполнять анализ технологических процессов и оборудования как объектов управления и автоматизации	Качество линейных САУ в установившемся и переходном режимах Коррекция линейных САУ Линейные САУ при случайных воздействиях Метод фазовой плоскости Основы метода гармонической линеаризации Прохождение случайного сигнала через линейную САУ Синтез импульсных САУ Стационарные случайные процессы Устойчивость линейных САУ. Устойчивость линейных САУ. Алгебраические и частотные критерии устойчивости.	Контрольные работы №1, разделы 1, 2, 3; Контрольная работа №2, разделы 1, 2; Контрольные работы №3, разделы 1, 2, 3.	Экзамен (7 сем.), вопросы 1- 97; Экзамен (8 сем.), вопросы 1- 108

2. Методика оценки этапов формирования компетенций в рамках дисциплины.

Промежуточная аттестация по дисциплине проводится в 7 семестре - в форме экзамена, в 8 семестре - в форме экзамена, который направлен на оценку сформированности компетенций ОПК.1, ПК.16/ОУ, ПК.19/НИ, ПК.7/ПТ, ПК.8/ПТ.

Кроме того, сформированность компетенций проверяется при проведении мероприятий текущего контроля, указанных в таблице раздела 1.

В 7 семестре обязательным этапом текущей аттестации являются контрольная работа. Требования к выполнению контрольной работы, состав и правила оценки сформулированы в паспорте контрольной работы.

В 8 семестре обязательным этапом текущей аттестации является контрольная работа. Требования к выполнению контрольной работы, состав и правила оценки сформулированы в паспорте контрольной работы.

Общие правила выставления оценки по дисциплине определяются балльно-рейтинговой системой, приведенной в рабочей программе учебной дисциплины.

На основании приведенных далее критериев можно сделать общий вывод о сформированности компетенций ОПК.1, ПК.16/ОУ, ПК.19/НИ, ПК.7/ПТ, ПК.8/ПТ, за которые отвечает дисциплина, на разных уровнях.

Общая характеристика уровней освоения компетенций.

Ниже порогового. Уровень выполнения работ не отвечает большинству основных требований, теоретическое содержание курса освоено частично, пробелы могут носить существенный характер, необходимые практические навыки работы с освоенным материалом сформированы не достаточно, большинство предусмотренных программой обучения учебных заданий не выполнены или выполнены с существенными ошибками.

Пороговый. Уровень выполнения работ отвечает большинству основных требований, теоретическое содержание курса освоено частично, но пробелы не носят существенного характера, необходимые практические навыки работы с освоенным материалом в основном сформированы, большинство предусмотренных программой обучения учебных заданий выполнено, некоторые виды заданий выполнены с ошибками.

Базовый. Уровень выполнения работ отвечает всем основным требованиям, теоретическое содержание курса освоено полностью, без пробелов, некоторые практические навыки работы с освоенным материалом сформированы недостаточно, все предусмотренные программой обучения учебные задания выполнены, качество выполнения ни одного из них не оценено минимальным числом баллов, некоторые из выполненных заданий, возможно, содержат ошибки.

Продвинутый. Уровень выполнения работ отвечает всем требованиям, теоретическое содержание курса освоено полностью, без пробелов, необходимые практические навыки работы с освоенным материалом сформированы, все предусмотренные программой обучения учебные задания выполнены, качество их выполнения оценено числом баллов, близким к максимальному.

Паспорт экзамена

по дисциплине «Теория автоматического управления», 7 семестр

1. Методика оценки

Экзамен проводится в устной форме, по билетам. Билет формируется по следующему правилу: первый вопрос выбирается из диапазона вопросов 36-50, второй вопрос из диапазона вопросов 1-35 и 51-97 (список вопросов приведен ниже). В ходе экзамена преподаватель вправе задавать студенту дополнительные вопросы из общего перечня (п. 4).

Форма экзаменационного билета

НОВОСИБИРСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ
Факультет ФМА

Билет № 2

к экзамену по дисциплине «Теория автоматического управления»

1. Синтез последовательных корректирующих устройств по логарифмическим частотным характеристикам.
2. Логарифмические частотные характеристики консервативного звена.

Утверждаю: зав. кафедрой _____ профессор В.Н. Аносов
(подпись) (дата)

2. Критерии оценки

- Ответ на экзаменационный билет (тест) считается **неудовлетворительным**, если студент при ответе на вопросы не знает определений основных понятий линейной ТАУ, характеристик типовых звеньев САУ, оценка составляет менее 20 баллов.
- Ответ засчитывается на **пороговом** уровне, если студент дает определение основных понятий курса, в полном объеме отвечает на вопросы, касающиеся раздела "Типовые звенья САУ и их характеристики, оценка составляет от 20 до 28 баллов.
- Ответ засчитывается на **базовом** уровне, если студент знает характеристики основных элементов САУ и способен проанализировать устойчивость линейной САУ, оценка составляет от 29 до 34 баллов.
- Ответ засчитывается на **продвинутом** уровне, если студент в совершенстве владеет как методами анализа так и синтеза линейных САУ, оценка составляет от 35 до 40 баллов.

3. Шкала оценки

В общей оценке по дисциплине экзаменационные баллы учитываются в соответствии с правилами балльно-рейтинговой системы, приведенными в рабочей программе дисциплины.

4. Вопросы к экзамену по дисциплине «Теория автоматического управления»

Модуль №1- Принципы управления

1. Перечислите основные принципы управления.
2. Нарисуйте функциональные схемы основных принципов управления.
3. В соответствии, с каким принципом управления реализуются замкнутые САУ?
4. Основные недостатки принципа компенсации.
5. Какие виды обратных связей вам известны?
6. Назовите преимущества и недостатки принципа обратной связи.
7. В чём суть комбинированного принципа управления?

Модуль №2- Математическое описание САУ

8. Как составляется математическое описание элементов и САУ?
9. Какое предположение лежит в основе линеаризации?
10. Как осуществляется переход к уравнениям в отклонениях?
11. В чём заключается принцип суперпозиции (наложения)?
12. В какой форме в ТАУ принято записывать дифференциальные уравнения?
13. Дайте определение, что называется переходной функцией и переходной характеристикой.
14. Чем переходная характеристика отличается от переходного процесса?
15. Как по дифференциальному уравнению звена найти его переходную функцию?
16. Дайте определение импульсной переходной характеристики.
17. Что такое единичный ступенчатый сигнал?
18. Какой сигнал называется единичным импульсным и почему?
19. Для чего используются преобразования Лапласа?
20. Перечислите основные свойства преобразования Лапласа.
21. Как перейти от дифференциального уравнения к операторному?
22. Дайте определение передаточной функции.
23. Дайте определение комплексного коэффициента передачи (частотной функции) элементов и САУ.
24. Как перейти от передаточной функции к частотной?
25. Назовите типы частотных характеристик.
26. Какая частотная характеристика изображается на комплексной плоскости?
27. Как осуществляется переход от частотных характеристик в обычном масштабе к логарифмическим частотным характеристикам?

Модуль №3- Структурные схемы и правила их преобразования

28. Что понимается под структурной схемой элементов и САУ?
29. Чем отличается структурная схема от функциональной и блок-схемы?

30. Приведите формулы основных правил преобразования структурных схем.
31. Назовите правила переноса узлов и сумматоров.
32. Какие структурные схемы называются одноконтурными или многоконтурными?
33. Что представляют собой структурные схемы с перекрещивающимися связями?
34. Как делаются преобразования структурных схем с перекрещивающимися связями.
35. По структурной схеме САУ найти передаточные функции: по управляющему воздействию, по возмущающему воздействию и по ошибке.

Модуль №4- Типовые динамические звенья и их характеристики

36. Перечислите типовые линейные звенья.
37. Запишите дифференциальные уравнения всех типовых звеньев.
38. Какими параметрами можно охарактеризовать свойства типовых звеньев в установившемся и переходном режимах?
39. Как коэффициент демпфирования влияет на вид переходной характеристики колебательного звена?
40. По дифференциальным уравнениям найдите передаточные функции всех типовых звеньев.
41. При каком коэффициенте демпфирования колебательное звено можно разложить на 2 апериодических?
42. Покажите на примере, как найти параметры двух эквивалентных апериодических звеньев при разложении колебательного звена?
43. Найдите все частотные характеристики для типовых звеньев.
44. Как изменяется вид частотных характеристик типовых звеньев при изменении их параметров?
45. Нарисуйте АФЧХ колебательного звена при разных коэффициентах демпфирования.
46. Найдите аналитические выражения для логарифмических частотных характеристик всех типовых звеньев.
47. Что понимается под частотой сопряжения?
48. Чем отличается асимптотическая логарифмическая амплитудно-частотная характеристика от точной?
49. Чему равен фазовый сдвиг гармонического сигнала колебательного звена при частоте сопряжения?
50. При каких коэффициентах демпфирования асимптотическая ЛАЧХ колебательного звена уточняется? Почему?

Модуль №5- Устойчивость линейных САУ

51. Дайте определение, что понимается под устойчивостью САУ.
52. Сформулируйте общие условия устойчивости линейной САУ по корням характеристического уравнения.
53. Что понимается под необходимыми условиями устойчивости?
54. Сформулируйте условия устойчивости для систем первого и второго порядка.
55. Какие критерии устойчивости Вам известны?
56. Дайте формулировку критерия Рауса. Как составляется таблица Рауса?
57. Составьте таблицу Рауса для характеристического уравнения шестой степени.
58. Как определяется количество правых корней по критерию Рауса?
59. Дайте формулировку критерия Гурвица. Как составить определитель Гурвица?

60. Составьте определитель Гурвица для характеристического уравнения шестой степени.
61. Как найти граничное значение коэффициента передачи по критерию Гурвица?
62. Дайте формулировку критерия Михайлова. Как строится годограф Михайлова?
63. Изобразите годографы Михайлова соответствующие устойчивой и неустойчивой САУ и границе устойчивости для характеристического уравнения пятой степени.
64. Как определить граничный коэффициент усиления по критерию Михайлова?
65. При каких корнях годограф Михайлова начинается из начала координат комплексной плоскости?
66. Как определить устойчивость САУ по Михайлову, используя принцип перемежаемости корней характеристического уравнения?
67. Дайте формулировку критерия Найквиста, если САУ в разомкнутом состоянии устойчивая.
68. Дайте формулировку критерия Найквиста, если САУ в разомкнутом состоянии неустойчивая.
69. Как по частотным характеристикам САУ в разомкнутом состоянии определить запасы устойчивости системы в замкнутом состоянии?
70. Какие логарифмические частотные характеристики используются в ТАУ при анализе и синтезе систем управления?
71. Как определяется устойчивость замкнутой САУ по логарифмическим частотным характеристикам системы в разомкнутом состоянии?
72. Как строится асимптотическая ЛАЧХ разомкнутой САУ?
73. Как определить граничный коэффициент усиления по критерию Найквиста?
74. Как оценить запасы устойчивости замкнутой САУ по логарифмическим частотным характеристикам разомкнутой системы?
75. Как изменятся запасы устойчивости САУ при наличии звена запаздывания?

Модуль №6- Качество управления в линейных САУ

76. Как определяются ошибки САУ в установившемся режиме при постоянном управляющем воздействии, при воздействии, изменяющемся с постоянной скоростью или с постоянным ускорением?
77. Какие требования предъявляются к линейным САУ в установившемся режиме?
78. Как определяется требуемый коэффициент передачи?
79. Как изменится ошибка системы в установившемся режиме при увеличении коэффициента передачи?
80. Какие требования предъявляются к линейным САУ в переходном режиме?
81. Перечислите основные показатели качества регулирования.
82. Назовите методы определения показателей качества регулирования и как ими пользоваться?
83. Как оценивается качество регулирования по АЧХ замкнутой системы?
84. Способы построения АЧХ замкнутой системы.

Модуль №7- Синтез корректирующих устройств в линейных САУ

85. Какие типы корректирующих устройств (КУ) применяются при коррекции САУ в переходном режиме?

86. Изложите методику синтеза последовательных КУ по логарифмическим частотным характеристикам.
87. Изложите методику синтеза параллельных КУ по логарифмическим частотным характеристикам.
88. От чего зависит наклон низкочастотной асимптоты желаемой ЛАЧХ?
89. Какой наклон имеет среднечастотная асимптота желаемой ЛАЧХ?
90. Как находится частота среза желаемой ЛАЧХ?
91. Как определяется ширина среднечастотной асимптоты желаемой ЛАЧХ?
92. Как проводится высокочастотная асимптота желаемой ЛАЧХ?
93. Как выбирается место включения последовательного корректирующего устройства?
94. Как найти ЛАЧХ последовательного корректирующего устройства?
95. Как выбрать место включения параллельного корректирующего устройства?
96. Как найти ЛАЧХ параллельного корректирующего устройства?
97. Каким образом проверяются результаты синтеза КУ?

Паспорт контрольной работы

по дисциплине «Теория автоматического управления», 7 семестр

1. Методика оценки

В 7-м семестре выполняется 2 контрольные работы №1 и №2. Контрольные работы проводятся по теме " Анализ и синтез линейных систем автоматического управления"

КОНТРОЛЬНАЯ РАБОТА № 1

Задание

Для линейной САУ, заданной структурной схемой и численными значениями параметров (для своего варианта):

1. Найти передаточные функции системы в разомкнутом и замкнутом состоянии по управляющему и возмущающему воздействиям, передаточные функции ошибок по управляющему и возмущающему воздействиям, характеристическое уравнение САУ в замкнутом состоянии.

2. Определить устойчивость двумя методами (критериями).

3. Определить значение критического коэффициента передачи САУ.

КОНТРОЛЬНАЯ РАБОТА № 2

Задание

Для линейной САУ, исследуемой в контрольной работе №1:

1. Синтезировать корректирующие устройства, обеспечивающие требуемые показатели качества системы в установившемся и переходном режимах. Требования к качеству приведены в приложения 1, таблица П-1.3.

2. Проверить результаты синтеза:

2.1 Определить запасы устойчивости скорректированной САУ и соответствие их требуемым значениям.

2.2 Построить переходный процесс при единичном входном воздействии и определить показатели качества и соответствие их допустимым значениям.

Требования, предъявляемые к оформлению контрольной работы (ГОСТ 2.105-95)

1. Работа оформляется на одной стороне белой бумаги формата А4.
2. Текст пишется либо от руки, либо с применением любого технического средства. Разный стиль оформления не допускается. Размещение текста на странице: левое поле – 2.5, правое – 1.5, верхнее – 2.0, нижнее – 1.5 см.
3. Страницы текста нумеруются арабскими цифрами. Номер страницы проставляется в правом нижнем углу без точки в конце. Титульный лист и задание на курсовую работу включаются в общую нумерацию, но номера страниц на них не ставятся.
4. В тексте не разрешается сокращение слов и фраз, кроме общепринятых (стр., т.п., САУ, ТАУ и т.п.). При необходимости сокращения какого-либо наименования в тексте предварительно должно быть приведено пояснение. Например: корректирующее устройство (КУ). В дальнейшем может быть использовано указанное сокращение.
5. Наименования разделов, подразделов и пунктов пояснительной записки должны в точности соответствовать заданию на курсовое проектирование.
6. Разделы работы следует начинать с нового листа.

7. Расчёты в пояснительной записке должны предваряться пояснениями и ссылками на литературу.
8. Все расчёты должны производиться по формулам. Пояснения значений символов и числовых коэффициентов следует приводить непосредственно под формулой в той же последовательности, в которой они даны в формуле. Первую строку пояснения начинают со слова «где» без двоеточия.
9. Буквенные (символьные) обозначения параметров или переменных не должны повторяться.
10. Формулы сначала записываются в символьном (буквенном) виде, потом вместо каждого символа проставляется его численное значение и затем результат расчёта.
11. Сложные формулы следует упрощать в символьных обозначениях и только потом подставлять численные значения и записывать результат.
12. Уравнения и формулы следует выделять из текста в отдельную строку.
13. Формулы нумеруются арабскими цифрами в круглых скобках в крайнем правом положении на строке.
14. Расчеты, произведённые на компьютере в каких-либо прикладных программах, должны включаться в пояснительную записку в виде распечаток в полном объёме.
15. Иллюстрации (схемы, графики, диаграммы, фотоснимки) следует располагать в работе непосредственно после текста, в котором они упоминались впервые, или на следующей странице. На все иллюстрации должны быть даны ссылки в тексте.
16. Иллюстрации обозначаются словом «Рисунок», затем следует номер рисунка, тире и подрисовочная подпись. Нумеруются иллюстрации арабскими цифрами.
17. Численные данные повторяющихся расчётов следует сводить в таблицу. Таблицы следует располагать непосредственно после текста, в котором они упоминаются впервые или на следующей странице. На все таблицы должны быть ссылки в тексте курсовой работы.
18. Таблицы следует нумеровать арабскими цифрами. Номер проставляется в правом верхнем углу над таблицей после слова «Таблица». Затем указывается наименование таблицы.
19. Иллюстрации и таблицы, расположенные на отдельных страницах, включаются в общую нумерацию страниц.
20. Список «Литература» должен содержать перечень источников, использованных при выполнении и написании работы. Источники следует располагать в порядке появления ссылок в тексте работы.
21. Ссылку на источник следует указывать порядковым номером из списка «Литература», выделенным квадратными скобками. Примеры ссылок - [2]; [5, стр. 12].
22. В списке «Литература» для каждого источника приводятся: Фамилия И. О. автора, наименование, издательство, год издания и количество страниц. Примеры оформления списка:
 - 1) Бесекерский В.А. Теория систем автоматического управления /В.А. Бесекерский, Е.П. Попов. – СПб: Изд-во Профессия, 2004. – 752с.
 - 2) Аносов В.Н. Программа Matlab 6.5/ Simulink 5: учеб. пособие /В.Н. Аносов, В.В. Наумов. – Новосибирск: Изд-во НГТУ, 2007. – 104с.
 - 3) Теория автоматического управления: метод. указания к лаб. работам №1-5 для студентов III-IV курсов электромеханического факультета всех форм обучения /Новосиб. гос. техн. ун-т; [сост.: В.Н. Аносов, В.В. Наумов]. – Новосибирск: Изд-во НГТУ, 2004. – 61с.

Образец оформления обложки контрольной работы

Новосибирский государственный технический университет

Кафедра ЭАПУ

Контрольная работа № _____

по "Теории автоматического управления"

вариант задания _____/_____

студента _____ курса, группы _____, специальности _____

Ф.И.О. (полностью)

Домашний адрес: _____
почтовый индекс, город (поселок, деревня),

улица, № дома, № квартиры

Работа выполнена _____
дата

Работа защищена _____
дата

Преподаватель _____
подпись Ф.И.О.

Таблица1- Варианты структурных схем линейных САУ

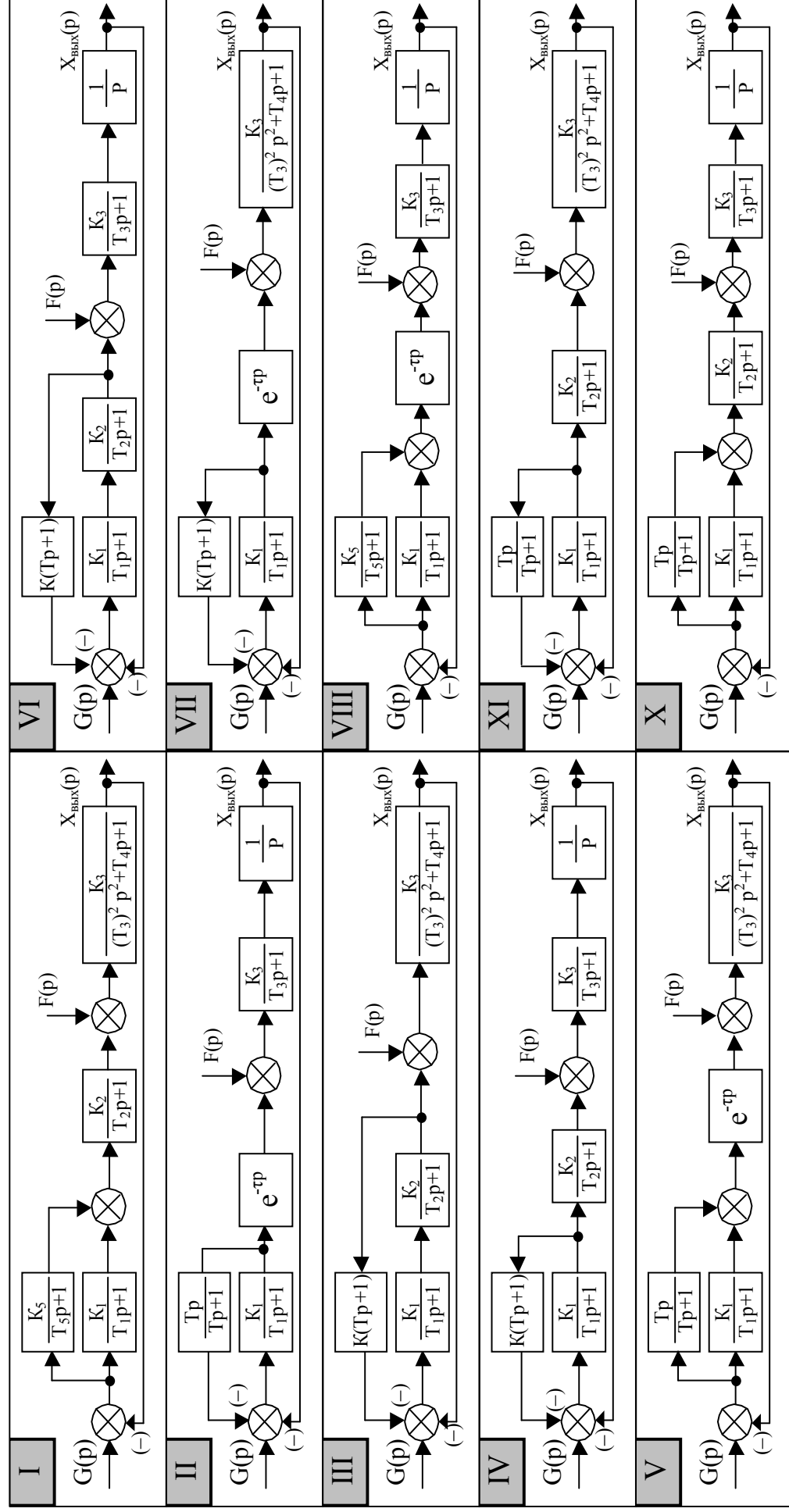


Таблица 2- Параметры структурной схемы линейной САУ

Номер варианта	Параметры											
	K	K ₁	K ₂	K ₃	K ₅	τ	T	T ₁	T ₂	T ₃	T ₄	T ₅
01	0.25	12	18	1.6	1.15	0.006	0.10	0.015	0.075	0.01	0.025	0.011
02	0.35	11	6	3.4	1.25	0.007	0.11	0.013	0.065	0.02	0.03	0.022
03	0.45	6	20	1.5	1.59	0.008	0.12	0.018	0.051	0.03	0.018	0.033
04	0.54	20	8	1.9	1.73	0.009	0.13	0.04	0.42	0.04	0.01	0.044
05	0.65	9	10	2.7	0.87	0.005	0.03	0.013	0.36	0.05	0.03	0.055
06	0.25	8	6	6.6	0.3	0.008	0.08	0.021	0.28	0.06	0.047	0.066
07	0.26	9.8	4.6	5.9	1.55	0.009	0.22	0.032	0.15	0.07	0.03	0.075
08	0.27	10	8.5	2.6	2.4	0.03	0.26	0.041	0.018	0.08	0.016	0.082
09	0.28	12	5.5	3.6	2.85	0.006	0.35	0.055	0.016	0.09	0.10	0.091
10	0.29	9.5	3.5	6.5	0.24	0.005	0.07	0.062	0.012	0.075	0.02	0.12
11	0.85	7	5	5.5	4.85	0.004	0.38	0.074	0.013	0.045	0.015	0.13
12	0.76	4	4	18	0.6	0.03	0.04	0.088	0.014	0.025	0.02	0.15
13	0.24	4.9	8	7.9	0.46	0.02	0.18	0.095	0.05	0.015	0.05	0.16
14	0.23	4	12	8.7	0.37	0.01	0.44	0.012	0.043	0.015	0.035	0.17
15	0.95	12	3.7	9.3	0.14	0.004	0.025	0.032	0.11	0.025	0.025	0.18
16	0.9	15	3.1	10	2.58	0.005	0.53	0.026	0.03	0.013	0.018	0.19
17	0.25	16	4.3	5.2	4.63	0.003	0.56	0.036	0.04	0.03	0.01	0.2
18	0.35	13	2.4	6.3	1.87	0.015	0.08	0.04	0.055	0.035	0.015	0.25
19	0.45	14	5.3	4.9	1.41	0.025	0.06	0.05	0.26	0.04	0.07	0.3
20	0.55	7.5	21	8.9	1.33	0.035	0.09	0.06	0.28	0.013	0.02	0.35
21	0.2	10	4	9.1	1.4	0.025	0.13	0.02	0.1	0.021	0.025	0.035
22	0.25	11	4.1	9.2	1.41	0.028	0.14	0.021	0.15	0.022	0.024	0.041
23	0.3	12	4.2	9.3	1.45	0.03	0.5	0.022	0.14	0.023	0.027	0.042
24	0.35	13	4.3	9.4	1.5	0.008	0.2	0.023	0.11	0.024	0.028	0.043
25	0.4	12.5	4.4	9.5	1.44	0.0085	0.3	0.024	0.09	0.025	0.0299	0.044

Таблица3-Требования к качеству САУ в установившемся и переходном режимах

Номер варианта	Величина ошибки, $\varepsilon(\infty)_{доп}$	Время регулирования, $T_{рег, доп}$	Максимальное перерегулирование, $\sigma_{max, доп} \%$
1	0.005	0.75	20
2	0.0052	0.6	20
3	0.0054	0.6	20
4	0.0055	1.2	20
5	0.0057	1.5	20
6	0.0058	1.8	20
7	0.006	2.1	20
8	0.0062	2.4	25
9	0.0064	2.7	25
10	0.0065	2.25	25
11	0.0068	1.35	25
12	0.007	0.75	25
13	0.0072	1.5	25
14	0.0074	1.2	25
15	0.0075	1.35	30
16	0.0076	1.5	30
17	0.0078	1.65	30
18	0.008	0.75	30
19	0.0082	0.9	30
20	0.0083	1.05	30
21	0,0051	1.1	20
22	0,0053	1.3	25
23	0,0056	0.9	30
24	0,0063	0.95	25
25	0,0061	1.08	20

Примечание: Для астатических САУ $\varepsilon(\infty)_{доп}$ - скоростная ошибка при скорости изменения входного сигнала $V=1с^{-1}$.

1. Критерии оценки.

- Работа считается выполненной **на пороговом** уровне, если оценка составляет от 23 до 32 баллов
- Работа считается выполненной **на базовом** уровне, если оценка составляет от 33 до 38 баллов
- Работа считается выполненной **на продвинутом** уровне, если оценка составляет от 40 до 45 баллов

2. Шкала оценки.

В общей оценке по дисциплине баллы за работы учитываются в соответствии с правилами балльно-рейтинговой системы, приведенными в рабочей программе дисциплины.

Предварительный балл за выполнение контрольных работ- 45

Это значение снижается в следующих случаях:

- 1). За ошибки, обнаруженные при проверке расчетно- пояснительной записки- до 6 баллов;
- 2). За слабую защиту работы- до 5 баллов.

3. Перечень вопросов к защите контрольных работ.

4.1 Сформулируйте общие условия устойчивости САУ (по корням характеристического уравнения).

4.2 Дайте формулировки критериев Гурвица, Рауса, Михайлова, Найквиста.

4.3 Как проще всего найти характеристическое уравнение системы?

4.4 Как по характеристическому уравнению системы составить определитель Гурвица и таблицу Рауса?

4.5 Что понимается под необходимым условием устойчивости?

4.6 Сформулируйте условия устойчивости для систем первого и второго порядка.

4.7 Какой вид имеет годограф Михайлова для устойчивой и неустойчивой САУ, а также для границы устойчивости?

4.8 Как проходит АФЧХ относительно точки $(-1, j0)$ для устойчивой и неустойчивой САУ, а также для границы устойчивости?

4.9 Что понимается под граничным (критическим) значением параметра системы?

4.10 Как рассчитать аналитически и определить при моделировании граничные значения параметров системы?

4.11 Как определяются и строятся области устойчивости САУ по какому-либо параметру?

4.12 Из каких этапов состоит методика синтеза последовательных КУ по асимптотическим логарифмическим амплитудно-частотным характеристикам?

4.13 Как найти частоту среза $L_{ж}(\omega)$?

4.14 Как строятся низкочастотная, среднечастотная и высокочастотная зоны $L_{ж}(\omega)$?

4.15 Как изменяется быстродействие системы при уменьшении и увеличении частоты среза?

4.16 Как влияет ширина среднечастотной зоны $L_{ж}(\omega)$ на качество скорректированной САУ?

4.17 Из каких соображений выбирается место включения последовательного КУ?

4.18 Чем отличаются активные корректирующие устройства от пассивных?

4.19 Какие недостатки присущи пассивным последовательным КУ?

4.20 Какими достоинствами обладают параллельные корректирующие устройства?

4.21 Какие звенья рекомендуется охватывать параллельными корректирующими устройствами?

- 4.22 Как влияют на точность САУ в установившемся режиме параллельные КУ, выполненные в виде жесткой и гибкой обратных связей?
- 4.23 Чем отличается синтез параллельных КУ от последовательных?
- 4.24 Как строится низкочастотная зона $L_{\text{ж}}(\omega)$ при синтезе параллельных КУ?
- 4.25 Как строится высокочастотная зона $L_{\text{ж}}(\omega)$ при синтезе параллельных КУ?
- 4.26 Как можно уточнить $L_{\text{ж}}(\omega)$ в низкочастотной зоне при синтезе параллельного корректирующего устройства?

Паспорт экзамена

по дисциплине «Теория автоматического управления», 8 семестр

1. Методика оценки

Экзамен проводится в устной форме, по билетам. Билет формируется по следующему правилу: первый вопрос выбирается из диапазона вопросов 1-44, второй вопрос из диапазона вопросов 45-108 (список вопросов приведен ниже). В ходе экзамена преподаватель вправе задавать студенту дополнительные вопросы из общего перечня (п. 4).

Форма экзаменационного билета

НОВОСИБИРСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ
Факультет ФМА

Билет № 4

к экзамену по дисциплине «Теория автоматического управления»

1. Определение устойчивости автоколебаний в методе Гольдфарба.
2. Общие условия устойчивости импульсных САУ.

Утверждаю: зав. кафедрой _____ профессор В.Н. Аносов
(подпись) (дата)

2. Критерии оценки

- Ответ на экзаменационный билет (тест) считается **неудовлетворительным**, если студент при ответе на вопросы не знает основных понятий нелинейной ТАУ, оценка составляет менее 20 баллов.
- Ответ засчитывается на **пороговом** уровне, если студент дает определение основных понятий курса, в полном объеме отвечает на вопросы, касающиеся анализа нелинейных САУ, оценка составляет от 20 до 28 баллов.
- Ответ засчитывается на **базовом** уровне, если студент знает характеристики основных элементов САУ и способен проанализировать устойчивость импульсной САУ, оценка составляет от 29 до 34 баллов.
- Ответ засчитывается на **продвинутом** уровне, если студент в совершенстве владеет методами анализа и синтеза непрерывных и импульсных САУ, оценка составляет от 35 до 40 балл.

3. Шкала оценки

В общей оценке по дисциплине экзаменационные баллы учитываются в соответствии с правилами балльно-рейтинговой системы, приведенными в рабочей программе дисциплины.

4. Вопросы к экзамену по дисциплине «Теория автоматического управления»

Нелинейные САУ и особенности их исследования в статике и динамике

1. Особенности исследования динамических свойств нелинейных САУ
2. Суть принципа суперпозиции.
3. Особенности определения устойчивости в нелинейных САУ.
4. Классификация нелинейных звеньев.
5. Статические характеристики при последовательном соединении нелинейных звеньев.
6. Статические характеристики при параллельном соединении нелинейных звеньев.
7. Статические характеристики при встречно-параллельном соединении нелинейных звеньев.
8. Назовите часто встречающиеся типовые нелинейные элементы и приведите их статические характеристики.
9. Влияние чередования нелинейных элементов на вид общей статической характеристики.
10. Получение статических характеристик нелинейных элементов с помощью прикладной программы структурного моделирования динамических объектов MatLab / Simulink.

Метод фазовой плоскости

11. При каком условии производится преобразование структурной схемы в методах анализа нелинейных САУ.
12. Что понимается под фазовым пространством, фазовой плоскостью, изображающей точкой, фазовым портретом?
13. Какие методы построения фазовых портретов вам известны?
14. Запишите последовательность нахождения уравнения фазовых траекторий для системы, заданной структурной схемой.
15. Как по изоклинам строятся фазовые траектории?
16. Какие свойства фазовых траекторий Вам известны?
17. Изобразите на фазовой плоскости особые точки фазовых траекторий.
18. Как строится переходный процесс по фазовой траектории?
19. Предельные циклы фазовых портретов.
20. Задачи, решаемые методом точечных преобразований
21. Определение устойчивости и параметров автоколебаний в методе точечных преобразований
22. . Последовательность построения переходного процесса в методе «припасовывания».
23. Условие применимости методов “точечного преобразования” и “припасовывания”.

Основы метода гармонической линеаризации

24. На каком предположении основан метод гармонической линеаризации?
25. Что понимается под комплексным коэффициентом передачи нелинейного элемента?

26. Чем отличаются комплексные коэффициенты передачи однозначных и неоднозначных нелинейных элементов.
27. Изобразите расчётную структурную схему для анализа нелинейных САУ третьего и более высокого порядка.
28. Запишите уравнение гармонического баланса, а также уравнения гармонического баланса амплитуд и фаз.
29. Метод Гольдфарба для определения автоколебаний в нелинейной САУ.
30. Правило определения устойчивости автоколебаний по методу Гольдфарба.
31. Особенности проверки применимости метода Гольдфарба.
32. Отличие статической и гармонической линеаризации.
33. Представление нелинейного звена при статической и гармонической линеаризации.

Абсолютная устойчивость нелинейных САУ

34. Дайте определение абсолютной устойчивости нелинейных систем.
35. Какой класс нелинейностей рассматривается при определении абсолютной устойчивости?
36. Как определяются границы сектора, в котором расположена нелинейная характеристика?
37. К какому виду преобразуется структурная схема при определении абсолютной устойчивости?
38. Абсолютная устойчивость состояния равновесия нелинейных систем (некритический случай).
39. Абсолютная устойчивость состояния равновесия нелинейных систем (критический случай).
40. Как преобразовать структурную схему при неустойчивой линейной части системы при определении абсолютной устойчивости?
41. Абсолютная устойчивость положения равновесия для нелинейной САУ с нейтрально устойчивой линейной частью.
42. Поясните понятие предельной устойчивости.
43. Абсолютная устойчивость состояния равновесия с нелинейностью, принадлежащей сектору $[K_1, K_2]$.
44. Абсолютная устойчивость процессов в нелинейных САУ.

Линейные импульсные САУ

45. Что такое квантование?
46. Назовите способы квантования сигналов.
47. Перечислите основные виды дискретных САУ.
48. Какими параметрами характеризуется последовательность прямоугольных импульсов?
49. Понятие об импульсных системах, их классификация.
50. Какие импульсные САУ относятся к линейным?
51. Дайте определение модуляционной характеристики.

Математическое описание линейных импульсных систем

52. Основные характеристики импульсных элементов.
53. Сформулировать теорему Котельникова и пояснить её суть.
54. Понятие о решетчатых функциях и разностных уравнениях.
55. Как рассчитываются конечные разности?
56. Написать формулу z-преобразования и указать её отличие от формулы дискретного преобразования Лапласа.
57. Назовите свойства z-преобразования

58. Нахождение дискретных передаточных функций разомкнутых импульсных систем.
59. Почему реальный импульсный элемент представляется в виде последовательного соединения простейшего импульсного элемента и формирователя импульсов?
60. Дискретная передаточная функция замкнутой импульсной системы с импульсным элементом на входе.
61. Дискретная передаточная функция замкнутой импульсной системы с импульсным элементом перед звеном обратной связи.
62. Дискретная передаточная функция замкнутой импульсной системы с импульсным элементом после звена обратной связи.
63. Логарифмические частотные характеристики одноконтурных импульсных систем.

Устойчивость импульсных систем

64. Общие условия устойчивости импульсных систем.
65. Особенности применения алгебраических критериев устойчивости для линейных импульсных систем по сравнению с непрерывными
66. Аналог критерия Гурвица.
67. Аналог критерия Рауса.
68. Аналог критерия Михайлова.
69. Аналог критерия Найквиста.
70. Особенности использования логарифмических частотных характеристик при определении устойчивости линейных импульсных САУ.
71. Определение устойчивости импульсных систем по логарифмическим частотным характеристикам.
72. Определения граничного коэффициента усиления импульсной системы разными методами.
73. Нахождение запасов устойчивости.

Анализ качества импульсных систем

74. Особенности определения показателей качества регулирования импульсных систем.
75. Условия получения конечной длительности переходных процессов в системах с АИМ.
76. Аналоги интегральных оценок качества регулирования.
77. Оценка качества регулирования импульсных систем частотными методами.
78. Как построить АЧХ замкнутой импульсной системы?
79. Как оценивается точность регулирования импульсной системы?

Синтез импульсных САУ

80. Использование методов синтеза непрерывных САУ для расчета последовательной коррекции импульсных систем.
81. Параллельные непрерывные корректирующие устройства импульсных систем.
82. Выбор места включения корректирующих устройств.
83. Дискретные корректирующие устройства.
84. Использование логарифмических частотных характеристик при синтезе импульсных систем.
85. Достоинства и недостатки дискретных корректирующих устройств.

Линейные САУ при случайных воздействиях

86. Какое событие относится к случайным?
87. Способы задания законов распределения дискретных случайных величин.
88. Основные вероятностные характеристики дискретных случайных величин.

- 89. Как строится функция распределения дискретных случайных величин.
- 90. Вероятностные характеристики непрерывных случайных величин.
- 91. Отличие законов распределения непрерывных случайных величин от дискретных.
- 92. Дайте определение случайного процесса.
- 93. Основные статистические характеристики случайного процесса.
- 94. Что такое сечение случайного процесса?

Стационарные случайные процессы

- 95. Понятие стационарности, свойство эргодичности.
- 96. Почему облегчаются расчеты и эксперименты эргодических случайных процессов.
- 97. Корреляционные функции случайных процессов.
- 98. Экспериментальное определение корреляционной функции
- 99. Стационарность в "широком" и "узком" смысле.
- 100. Свойства корреляционной функции.
- 101. Спектральная плотность и её свойства.
- 102. Физический смысл спектральной плотности.
- 103. Связь спектральной плотности с корреляционной функцией.

Прохождение случайного сигнала через линейную САУ

- 104. Записать формулу для спектральной плотности на выходе линейной САУ при действии только управляющего воздействия.
- 105. Записать формулу для спектральной плотности на выходе линейной САУ при одновременном действии управляющего и возмущающего воздействий.
- 106. Записать те же формулы для корреляционной функции..
- 107. Расчет основных статистических характеристик САУ при случайных воздействиях.
- 108. Синтез линейных САУ с минимальной средней квадратичной ошибкой.
Постановка задачи.

Паспорт контрольной работы

по дисциплине «Теория автоматического управления», 8 семестр

1. Методика оценки

Контрольная работа №3 проводится по теме " Исследование динамики нелинейных САУ"

КОНТРОЛЬНАЯ РАБОТА № 3

Задание

Для нелинейной САУ, заданной структурной схемой, видом нелинейности и числовыми значениями параметров (для своего варианта):

1. Исследовать динамические свойства методом фазовой плоскости или методом гармонической линеаризации.
2. Составить схему модели на цифровом компьютере в программе «Компас» 6 версия или на аналоговом компьютере «АВК-6».
3. Методом структурного моделирования в программе «Компас» или на «АВК-6»:
 - 3.1. Проверить результаты аналитического расчёта по пункту 1.
 - 3.2. Найти переходный процесс при постоянном характерном воздействии и определить его параметры.
 - 3.3. Исследовать влияние уровня входного воздействия на вид и параметры переходного процесса.

Требования, предъявляемые к оформлению контрольной работы (ГОСТ 2.105-95)

1. Работа оформляется на одной стороне белой бумаги формата А4.
2. Текст пишется либо от руки, либо с применением любого технического средства. Разный стиль оформления не допускается. Размещение текста на странице: левое поле – 2.5, правое – 1.5, верхнее – 2.0, нижнее – 1.5 см.
3. Страницы текста нумеруются арабскими цифрами. Номер страницы проставляется в правом нижнем углу без точки в конце. Титульный лист и задание на курсовую работу включаются в общую нумерацию, но номера страниц на них не ставятся.
4. В тексте не разрешается сокращение слов и фраз, кроме общепринятых (стр., т.п., САУ, ТАУ и т.п.). При необходимости сокращения какого-либо наименования в тексте предварительно должно быть приведено пояснение. Например: корректирующее устройство (КУ). В дальнейшем может быть использовано указанное сокращение.
5. Наименования разделов, подразделов и пунктов пояснительной записки должны в точности соответствовать заданию на курсовое проектирование.
6. Разделы работы следует начинать с нового листа.
7. Расчёты в пояснительной записке должны предваряться пояснениями и ссылками на литературу.
8. Все расчёты должны производиться по формулам. Пояснения значений символов и числовых коэффициентов следует приводить непосредственно под формулой в той же последовательности, в которой они даны в формуле. Первую строку пояснения начинают со слова «где» без двоеточия.

9. Буквенные (символьные) обозначения параметров или переменных не должны повторяться.
10. Формулы сначала записываются в символьном (буквенном) виде, потом вместо каждого символа проставляется его численное значение и затем результат расчёта.
11. Сложные формулы следует упрощать в символьных обозначениях и только потом подставлять численные значения и записывать результат.
12. Уравнения и формулы следует выделять из текста в отдельную строку.
13. Формулы нумеруются арабскими цифрами в круглых скобках в крайнем правом положении на строке.
14. Расчёты, произведённые на компьютере в каких-либо прикладных программах, должны включаться в пояснительную записку в виде распечаток в полном объёме.
15. Иллюстрации (схемы, графики, диаграммы, фотоснимки) следует располагать в работе непосредственно после текста, в котором они упоминались впервые, или на следующей странице. На все иллюстрации должны быть даны ссылки в тексте.
16. Иллюстрации обозначаются словом «Рисунок», затем следует номер рисунка, тире и подрисуночная подпись. Нумеруются иллюстрации арабскими цифрами.
17. Численные данные повторяющихся расчётов следует сводить в таблицу. Таблицы следует располагать непосредственно после текста, в котором они упоминаются впервые или на следующей странице. На все таблицы должны быть ссылки в тексте курсовой работы.
18. Таблицы следует нумеровать арабскими цифрами. Номер проставляется в правом верхнем углу над таблицей после слова «Таблица». Затем указывается наименование таблицы.
19. Иллюстрации и таблицы, расположенные на отдельных страницах, включаются в общую нумерацию страниц.
20. Список «Литература» должен содержать перечень источников, использованных при выполнении и написании работы. Источники следует располагать в порядке появления ссылок в тексте работы.
21. Ссылку на источник следует указывать порядковым номером из списка «Литература», выделенным квадратными скобками. Примеры ссылок - [2]; [5, стр. 12].
22. В списке «Литература» для каждого источника приводятся: Фамилия И. О. автора, наименование, издательство, год издания и количество страниц. Примеры оформления списка:
 - 1) Бесекерский В.А. Теория систем автоматического управления /В.А. Бесекерский, Е.П. Попов. – СПб: Изд-во Профессия, 2004. – 752с.
 - 2) Аносов В.Н. Программа Matlab 6.5/ Simulink 5: учеб. пособие /В.Н. Аносов, В.В. Наумов. – Новосибирск: Изд-во НГТУ, 2007. – 104с.
 - 3) Теория автоматического управления: метод. указания к лаб. работам №1-5 для студентов III-IV курсов электромеханического факультета всех форм обучения /Новосиб. гос. техн. ун-т; [сост.: В.Н. Аносов, В.В. Наумов]. – Новосибирск: Изд-во НГТУ, 2004. – 61с.

Образец оформления обложки контрольной работы

Новосибирский государственный технический университет

Кафедра ЭАПУ

Контрольная работа № _____

по "Теории автоматического управления"

вариант задания _____/_____

студента _____ курса, группы _____, специальности _____

Ф.И.О. (полностью)

Домашний адрес: _____
почтовый индекс, город (поселок, деревня),

улица, № дома, № квартиры

Работа выполнена _____
дата

Работа защищена _____
дата

Преподаватель _____
подпись Ф.И.О.

Таблица 1- Структурные схемы нелинейной САУ

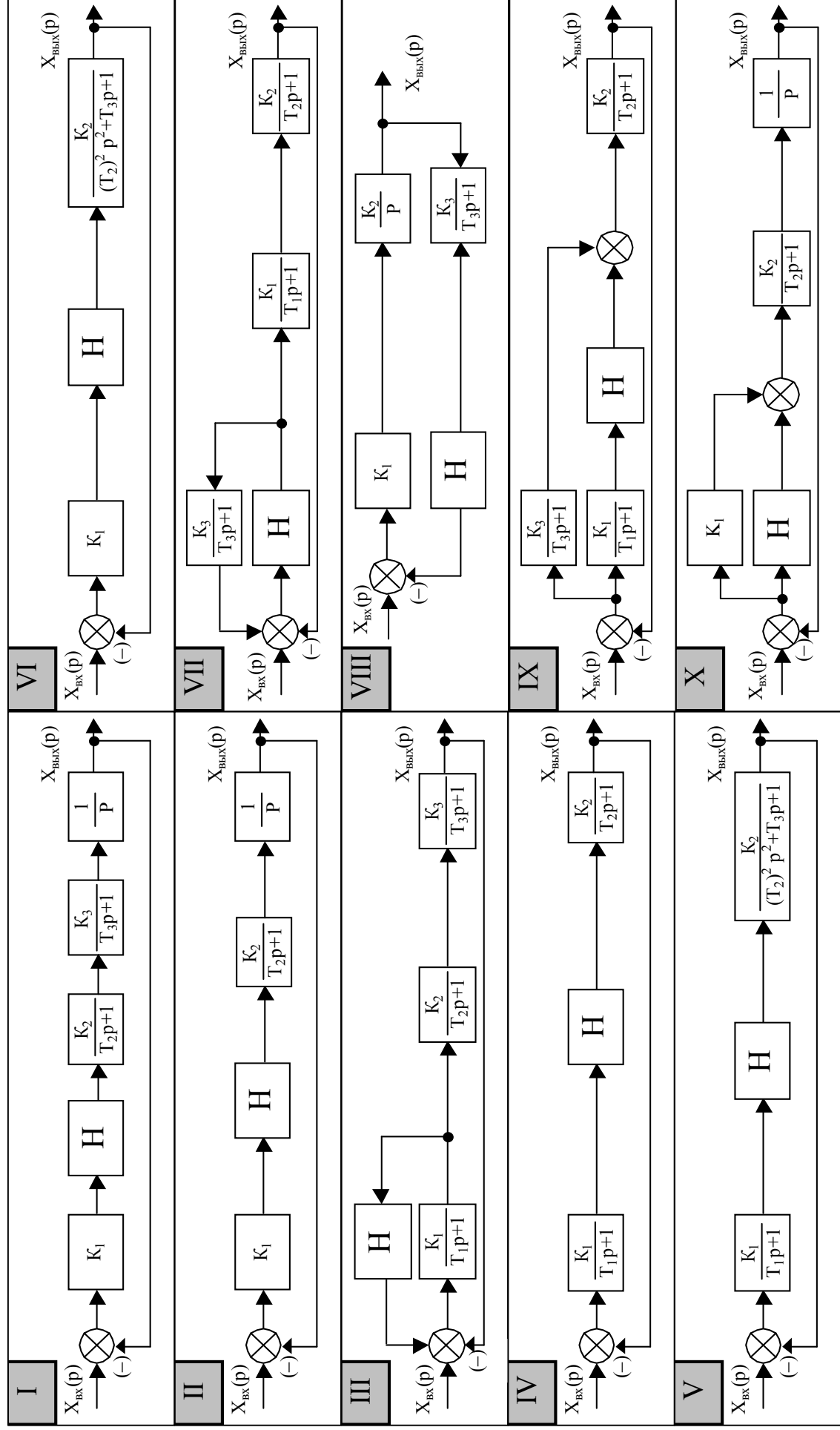
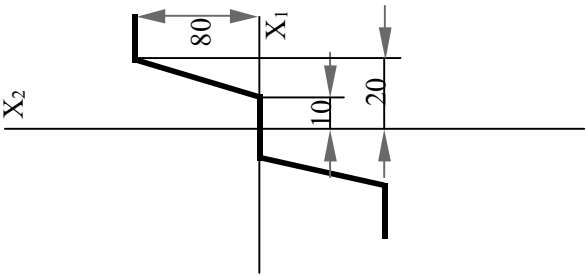
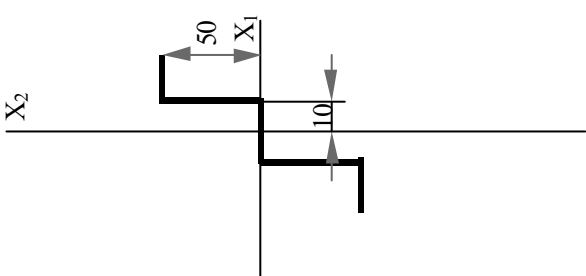
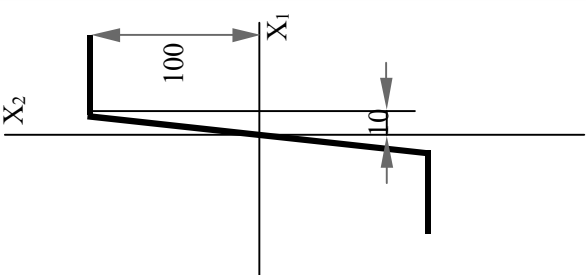
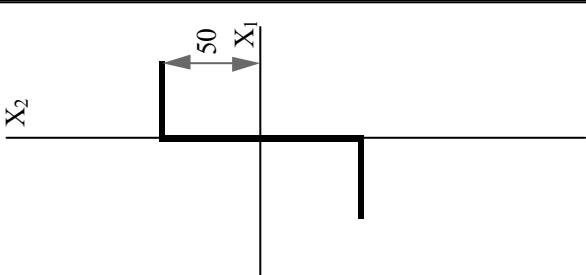
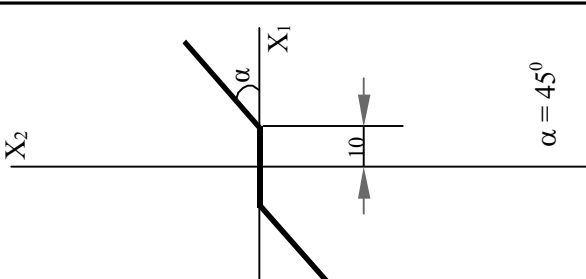
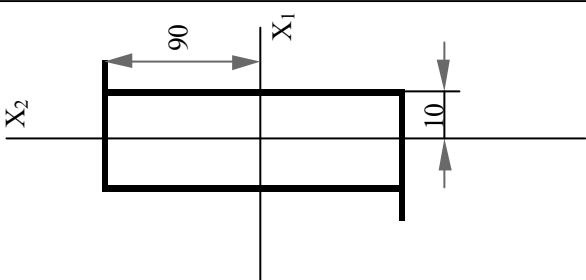


Таблица 2- Параметры структурной схемы нелинейной САУ

Номер варианта	Параметры					
	K_1	K_2	K_3	T_1	T_2	T_3
01	10	1.5	0.6	0.01	0.08	0.15
02	12	1.6	0.4	0.02	0.07	0.2
03	6	2	0.2	0.03	0.08	0.25
04	8	0.8	0.1	0.04	1.0	0.18
05	9	4	0.9	0.05	0.12	0.16
06	10	1.2	0.8	0.06	0.15	0.12
07	3	3	1.0	0.07	0.08	0.1
08	7	0.9	1.1	0.08	0.07	0.09
09	11	0.8	1.2	0.09	0.06	0.08
10	4	0.7	1.3	0.1	0.05	0.07
11	5	1.8	1.4	0.15	0.09	0.3
12	13	1.9	1.5	0.2	0.14	0.12
13	15	2.1	0.3	0.3	0.18	0.14
14	16	2.3	0.5	0.35	0.2	0.15
15	18	2.5	0.7	0.4	0.19	0.26
16	17	1.3	0.3	0.5	0.3	0.25
17	12.5	1.55	0.4	0.015	0.07	0.25
18	11.5	0.7	1.25	0.08	0.07	0.09
19	14	2.2	0.4	0.25	0.17	0.15
20	15.5	2.2	0.6	0.39	0.3	0.14
21	10.5	1.2	0.8	0.012	0.085	0.16
22	9.5	3.5	0.85	0.065	0.13	0.14
23	4.5	0.5	1.35	0.13	0.045	0.08
24	17.5	2.4	0.65	0.45	0.18	0.25
25	15	3.1	0.55	0.38	0.25	0.15

Таблица 3- Вид и параметры нелинейности

a	b	c	d	e	f
					

1. Критерии оценки

- Работа считается **не выполненной**, если имеются ошибки в расчетах нелинейной системы методом фазовой плоскости или методом гармонической линеаризации или результатах структурного моделирования нелинейной САУ, оценка составляет ниже 22 баллов.
- Работа считается выполненной **на пороговом** уровне, если полностью выполнены расчеты нелинейной системы методом фазовой плоскости или методом гармонической линеаризации, но отсутствуют результаты исследования влияния параметров линейной части системы и нелинейной характеристики на динамику САУ при её структурном моделировании, оценка составляет 23-32 баллов.
- Работа считается выполненной **на базовом** уровне, если выполнены расчеты нелинейной системы методом фазовой плоскости или методом гармонической линеаризации, в полном объеме представлены результаты структурного моделирования нелинейной САУ, но расчетно- пояснительная записка выполнена с отступлениями от ГОСТ, оценка составляет 33-38 баллов.
- Работа считается выполненной **на продвинутом** уровне, если выполнены расчеты нелинейной системы методом фазовой плоскости или методом гармонической линеаризации, в полном объеме представлены результаты структурного моделирования нелинейной САУ, расчетно- пояснительная записка выполнена в соответствии с ГОСТ, РГР принята к защите, оценка составляет свыше 40 баллов.

2. Шкала оценки

В общей оценке по дисциплине баллы за КР учитываются в соответствии с правилами балльно-рейтинговой системы, приведенными в рабочей программе дисциплины.

Предварительный балл за выполнение контрольной работы- 45

Это значение снижается в следующих случаях:

- 1). За ошибки, обнаруженные при проверке расчетно- пояснительной записки- до 11 баллов;
- 4). За слабую защиту работы- до 11 баллов.