

ЕЛЕЦКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ им. И.А. БУНИНА



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

Б1.В.01.13 Радиоавтоматика и телемеханика

Направление подготовки: 11.03.04 Электроника и наноэлектроника

Направленность (профиль): Электроника и робототехника

Квалификация (степень): бакалавр

Форма обучения: очная

Институт: математики, естествознания и техники

Кафедра: физики, радиотехники и электроники

	очная форма	очно-заочная форма	заочная форма
Курс	4		-
Семестр/триместр	7, 8		-
Лекции	42		-
Лабораторные занятия	42		-
Практические (семинарские) занятия	-		-
в т.ч. практическая подготовка	8		
Консультации	-		-
Форма(ы) промежуточной аттестации	Зачет (7) Зачет с оценкой (8)		-
Контроль	-		-
Иные формы работы	-		-
Самостоятельная работа	132		-

Всего часов: 216

Трудоемкость: 6 зачетных единиц.

Разработчик(и) рабочей программы:

кандидат педагогических наук, доцент _____ Зайцева И.Н.

I. ОРГАНИЗАЦИОННО-МЕТОДИЧЕСКИЙ РАЗДЕЛ

Цель изучения дисциплины: формирование у студентов общих представлений об элементах и узлах систем автоматического регулирования, применяемых в автоматике, телемеханике и связи, а также знания в области теории автоматического управления и регулирования.

Задачи изучения дисциплины:

- изучить основные особенности устройств автоматики и телемеханики, методы описания технических процессов;
- изучение методов расчета и построения простейших схем и элементов автоматики, систем радиоавтоматики;
- формирование знаний об оценке экономической эффективности от внедрения устройств радиоавтоматики и телемеханики.
- овладение навыками проведения анализа линейных, нелинейных и дискретных систем управления при детерминированных и случайных воздействиях;

Место дисциплины в структуре ОПОП: Дисциплина Б1.В.01.13 «Радиоавтоматика и телемеханика» реализуется в рамках модуля 5 «Робототехника» части ОПОП, формируемой участниками образовательных отношений.

Планируемые результаты обучения по дисциплине:

Код компетенции	Индикаторы достижения компетенции	Планируемые результаты обучения по дисциплине
ПКС-1	Знает: <ul style="list-style-type: none">- физические и механические характеристики конструктивных материалов;- основы схемотехники и современную элементную базу изделий детской и образовательной робототехники,- современные отечественные и зарубежные пакеты программ для решения схемотехнических задач, основные принципы конструкции робототехнических систем.	Знать: <ul style="list-style-type: none">- современные тенденции развития методов и технических средств передачи и приема сигналов измерительной информации.
	Умеет: <ul style="list-style-type: none">- производить построение монтажных и принципиальных схем, осуществлять расчет электрических цепей для схем изделий детской и образовательной робототехники;	Уметь: <ul style="list-style-type: none">- проводить оценку технического состояния объектов радиоавтоматики и телемеханики;

	<ul style="list-style-type: none"> - применять выбранные языки программирования для написания программного кода; - проверять работоспособность программного обеспечения, загруженного в макеты, и опытные образцы образовательных робототехнических систем и изделий детской и образовательной робототехники. 	
	Владеет: <ul style="list-style-type: none"> - методами построения кинематических схем узлов изделий детской и образовательной робототехники; - навыками разработки электрических схем изделий детской и образовательной робототехники; - методами написания программного кода для изделий детской и образовательной робототехники с использованием языков программирования, определения и манипулирования данными. 	Владеть: <ul style="list-style-type: none"> - методами и способами поиска и устранения отказов устройств телемеханики и радиоавтоматики.
ПКС-2	Знает: <ul style="list-style-type: none"> - физические и математические модели приборов, схем, микроэлектромеханических устройств различного функционального назначения; - принципы построения и функционирования микроэлектромеханических устройств; - основные физико-химические модели процессов, явлений и объектов в области микросистемной техники; - физико-химические основы процессов, протекающих на границах раздела фаз в различных нано- и микросистемах. 	Знать: <ul style="list-style-type: none"> - структуру, состав и назначение основных систем радиоавтоматики и телемеханики - принципы построения и классификации систем радиоавтоматики и телемеханики.
	Умеет: <ul style="list-style-type: none"> - применять современные методы расчета и анализа нано- и микросистем; - применять методы и компьютерные системы моделирования и анализа 	Уметь: <ul style="list-style-type: none"> - оценивать основные качественные показатели систем телемеханики и радиоавтоматики.

	<p>материалов и компонентов нано- и микросистемной техники;</p> <ul style="list-style-type: none"> - использовать методы расчета параметров и основных характеристик моделей, используемых в предметной области. 	
	<p>Владеет:</p> <ul style="list-style-type: none"> - методами выбора способов преобразования физических величин; - методами определения физических и математических моделей отдельных систем и подсистем; - навыками адаптации и доработка поведенческих моделей чувствительных элементов; - методами разработки конструкций чувствительных элементов. 	<p>Владеть:</p> <ul style="list-style-type: none"> - методами планирования процесса эксплуатации, технического обслуживания и ремонта устройств радиоавтоматики и телемеханики.

II. СОДЕРЖАНИЕ И ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ

с указанием количества часов, выделенных на контактную работу обучающихся с преподавателем (по видам учебных занятий) и на самостоятельную работу

Очная форма обучения

№	Наименование разделов и тем	Всего	Аудиторные занятия			Сам. раб.
			ЛК	ПЗ	ЛБ	
1	Раздел 1. Принципы построения и классификация систем радиоавтоматики	60	12	-	10	38
2	Тема 1. Типовые системы радиоавтоматики	12	2	-	-	10
3	Тема 2. Математическое описание автоматических систем	12	4	-	-	8
4	Тема 3. Типовые входные сигналы	16	2	-	4	10
5	Тема 4. Типовые линейные звенья и их соединения	20	4	-	6	10
6	Раздел 2. Функциональные и структурные схемы систем радиоавтоматики	48	8	-	10	30
7	Тема 5. Система фазовой автоподстройки частоты (ФАПЧ)	16	2	-	4	10
8	Тема 6. Структурная схема обобщенной (типовой) системы радиоавтоматики	14	2	-	2	10
9	Тема 7. Цифровые устройства и системы радиоавтоматики	18	4	-	4	10
10	Контроль:	-	-	-	-	-
11	Консультации	-	-	-	-	-
12	Форма отчетности: зачет	-	-	-	-	-
13	Итого за 7 семестр	108	20	-	20	68
14	в т.ч. практическая подготовка				4	
15	Раздел 3. Системы телемеханики	22	4		2	16
16	Тема 8. Общие понятия о системах телеуправления и телесигнализации. Классификация систем телемеханики	10	2	-	-	8
17	Тема 9. Телеизмерение. Телеизмерительные системы ближнего действия. Телеизмерительные системы дальнего действия.	12	2	-	2	8
18	Раздел 4. Передача телемеханической информации	70	14	-	16	40
19	Тема 10. Сообщения и информация: квантование и кодирование	12	2	-	2	8
20	Тема 11. Кодирование: основные понятия, цифровые коды, простые двоичные коды	16	4	-	4	8
21	Тема 12. Оптимальные и корректирующие коды	12	2	-	2	8
22	Тема 13. Методы модуляции	16	4	-	4	8
23	Тема 14. Организация каналов связи для передачи информации	14	2	-	4	8

24	Раздел 5. Состав телемеханических устройств	16	4	-	4	8
25	Тема 15. Основные элементы, узлы и схемы телемеханики: датчики, сельсины, дешифраторы, регистры и т.п.	16	4	-	4	8
26	Контроль:	-	-	-	-	-
27	Консультации	-	-	-	-	-
28	Форма отчетности: зачет с оценкой	-	-	-	-	-
29	Итого за 8 семестр	108	22		22	64
30	в т.ч. практическая подготовка	-	-	-	4	--
31	ИТОГО	216	42	-	42	132

Очно-заочная форма обучения (не реализуется)

Заочная форма обучения (не реализуется)

III. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ТЕКУЩЕЙ И ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Оценка освоения обучающимися содержания дисциплины (модуля) включает текущий контроль успеваемости и промежуточную аттестацию обучающихся.

Текущий контроль успеваемости обеспечивает оценивание хода освоения дисциплин (модулей) и осуществляется с помощью следующих оценочных средств: собеседование, тесты и лабораторные работы. Внутрисеместровая аттестация проводится в форме контрольной работы.

Типовой вариант контрольной работы **Тестовые задания**

1. Типовым линейным звеном называют:

- 1) такую совокупность элементов, входящих в систему регулирования, переходные процессы в которых описываются линейным дифференциальным уравнением с постоянными коэффициентами;
- 2) такую совокупность элементов, входящих в систему регулирования, переходные процессы в которых описываются линейным алгебраическим уравнением не выше второго порядка;
- 3) такую совокупность элементов, входящих в систему регулирования, переходные процессы в которых описываются полиномом не выше второго порядка;
- 4) такую совокупность элементов, входящих в систему регулирования, переходные процессы в которых описываются линейным дифференциальным уравнением с переменными коэффициентами;
- 5) такую совокупность элементов, входящих в систему регулирования, переходные процессы в которых описываются линейным алгебраическим уравнением не выше третьего порядка;

2. Безынерционным усилительным звеном системы называют звено:

- 1) у которого выходная величина в каждый момент времени пропорциональна входной величине;
- 2) у которого выходная величина в любой момент времени равна входной величине;
- 3) у которого выходная величина в каждый момент времени пропорциональна интегралу от входной величины;
- 4) у которого выходная величина в каждый момент времени в целое число раз больше входной величины;
- 5) у которого выходная величина в каждый момент времени пропорциональна входной величине с противоположным знаком;

3. Апериодическим называется звено:

- 1) в котором при подаче на вход сигнала в виде единичной функции выходная величина изменяется по экспоненциальному закону, асимптотически стремясь к новому установившемуся значению;
- 2) в котором при подаче на вход сигнала в виде единичной функции выходная величина изменяется пропорционально интегралу во времени от входной величины;
- 3) в котором при подаче на вход сигнала в виде единичной функции выходная величина пропорциональна производной по времени от входной величины;
- 4) в котором при подаче на вход сигнала в виде единичной функции выходная величина изменяется пропорционально входной величине;
- 5) верными являются ответы 1) и 3);

4. Колебательным называется такое звено:

- 1) у которого переход выходной величины от одного установившегося значения до другого при подаче на вход единичного скачка сопровождается гармоническим колебанием;

- 2) у которого переход выходной величины от одного установившегося значения до другого при подаче на вход единичного скачка сопровождается затухающими гармоническими колебаниями (запас энергии в звене уменьшается);
- 3) у которого переход выходной величины от одного установившегося значения до другого при подаче на вход единичного скачка сопровождается незатухающими гармоническими колебаниями;
- 4) у которого переход выходной величины от одного установившегося значения до другого при подаче на вход единичного скачка сопровождается гармоническими колебаниями с нарастающей амплитудой (запас энергии в звене увеличивается);
- 5) верными являются ответы 3) и 4);

5. Интегрирующим называется звено:

- 1) в котором выходная величина пропорциональна интегралу во времени от входной величины;
- 2) в котором скорость изменения выходной величины пропорциональна входной величине;
- 3) в котором выходная величина при подаче на вход единичного скачка линейно зависит от времени;
- 4) в котором при подаче на вход гармонического сигнала фаза выходного сигнала сдвигается на 90 градусов;
- 5) верными являются ответы 1), 3) и 4);

6. Дифференцирующим называют звено:

- 1) в котором выходная величина пропорциональна производной во времени от входной величины;
- 2) в котором выходная величина пропорциональна скорости изменения входной величины;
- 3) в котором выходная величина является линейной функцией времени;
- 4) в котором выходная величина пропорциональна входной величине;
- 5) верными являются ответы 1) и 2);

7. Аperiodическим звеном первого порядка называется звено, которое в динамическом режиме описывается уравнением:

$$1) \quad T \frac{dx_{вых}}{dt} + x_{вых} = Kx_{вх},$$

где $x_{вх}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{вых}$ – соответствующая функция на выходе; T – постоянная времени звена; K – статический коэффициент передачи звена;

$$2) \quad (Tp + 1)x_{вых} = Kx_{вх},$$

где $p = d/dt$, а остальные параметры совпадают с пунктом 1);

$$3) \quad (Tp - 1)x_{вых} = Kx_{вх},$$

где $p = d/dt$, а остальные параметры совпадают с пунктом 1);

4) верными являются ответы 1) и 2);

5) верными являются ответы 1) и 3);

8. Аперiodическим звеном второго порядка называется звено, которое в динамическом режиме описывается уравнением:

$$1) T_2 \frac{d^2 x_{\text{вх}}}{dt^2} + T_1 \frac{dx_{\text{вх}}}{dt} + x_{\text{вх}} = K x_{\text{вх}}, \text{ при условии, что } T_1 \geq T_2,$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вх}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; T_1, T_2 – постоянные времени звена;

$$2) (T^2 p^2 + 2\xi p T + 1) x_{\text{вх}} = K x_{\text{вх}}, \text{ при } \xi > 1,$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вх}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; $p = d/dt$; ξ – коэффициент затухания; T – постоянная времени

$$3) (T^2 p^2 + 2\xi p T + 1) x_{\text{вх}} = K x_{\text{вх}}, \text{ при } \xi < 1,$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вх}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; $p = d/dt$; ξ –

коэффициент затухания; T – постоянная времени

4) верны ответы 1) и 2);

5) верны ответы 1) и 3);

9. Колебательным называется такое звено, которое в динамическом режиме описывается уравнением:

$$1) T_2 \frac{d^2 x_{\text{вх}}}{dt^2} + T_1 \frac{dx_{\text{вх}}}{dt} + x_{\text{вх}} = K x_{\text{вх}}, \text{ при условии, что } T_1 < T_2,$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вх}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; T_1, T_2 – постоянные времени звена;

$$2) (T^2 p^2 + 2\xi p T + 1) x_{\text{вх}} = K x_{\text{вх}}, \text{ при } \xi > 1,$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вх}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; $p = d/dt$; ξ – коэффициент затухания; T – постоянная времени

$$3) (T^2 p^2 + 2\xi p T + 1) x_{\text{вх}} = K x_{\text{вх}}, \text{ при } \xi < 1,$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вх}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; $p = d/dt$; ξ – коэффициент затухания; T – постоянная времени;

4) верны ответы 1) и 3);

5) верны ответы 1) и 2);

10. Колебательное звено при отсутствии потерь (**консервативное звено**) описывается следующим динамическим уравнением:

$$1) \left(T^2 p^2 + 2\xi p T + 1 \right) x_{\text{вых}} = K x_{\text{вх}}, \text{ при } \xi = 0,$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вых}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; $p = d/dt$; ξ – коэффициент затухания, T – постоянная времени;

$$2) T_2 \frac{d^2 x_{\text{вых}}}{dt^2} - T_1 \frac{dx_{\text{вых}}}{dt} + x_{\text{вых}} = K x_{\text{вх}},$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вых}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; T_1, T_2 – постоянные времени звена;

$$3) x_{\text{вых}} = K x_{\text{вх}} t,$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вых}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; t – текущее время;

4) верны ответы 1) и 2);

$$5) T_2 \frac{d^2 x_{\text{вых}}}{dt^2} - T_1 \frac{dx_{\text{вых}}}{dt} + x_{\text{вых}} = K x_{\text{вх}}, \text{ при } T_1 = T_2$$

где $x_{\text{вх}}$ – сигнал на входе, определяемый как функция времени; $x_{\text{вых}}$ – соответствующая функция на выходе; K – статический коэффициент передачи звена; T_1, T_2 – постоянные времени звена;

11. Передаточной функцией звена называется:

- 1) отношение изображения функции сигнала на выходе звена к изображению функции возмущающего воздействия на входе при нулевых начальных условиях;
- 2) отношение амплитуды выходного сигнала звена к амплитуде входного сигнала звена;
- 3) отношение модуля комплексной амплитуды выходного сигнала звена к модулю комплексной амплитуды входного сигнала звена;
- 4) зависимость от частоты отношения амплитуды колебаний на выходе звена к амплитуде колебаний на его входе;
- 5) верными являются ответы 2) и 3);

12. Переходной функцией звена называется:

- 1) реакция звена на входной сигнал $x(t) = I(t)$, при условии, что до приложения входного воздействия звено находилось в покое;
- 2) реакция звена на гармоническое воздействие $x(t) = A_0 \sin(\omega t + \varphi)$, при условии, что до приложения входного воздействия звено находилось в покое;
- 3) такая функция $h(t)$, изображение которой по Лапласу представляет собой

$$H(p) = \frac{W(p)}{p},$$

где $W(p)$ – передаточная функция звена, p – оператор Лапласа;

- 4) такая функция $h(t)$, изображение которой по Лапласу представляет собой

$$H(p) = pW(p),$$

где $W(p)$ – передаточная функция звена, p – оператор Лапласа;

- 5) правильными являются ответы 1) и 3);

13. Логарифмической амплитудно-частотной характеристикой называется:

- 1) частотная характеристика модуля коэффициента передачи звена, построенная с использованием логарифмического масштаба по осям;
- 2) частотная характеристика модуля коэффициента передачи звена, построенная с применением логарифмического масштаба по осям при использовании логарифма по основанию 10;
- 3) функция $L(\omega) = 20 \lg A(\omega)$, при построении графика которой используется логарифмическая шкала частот, причем $A(\omega)$ – модуль передаточной функции звена;
- 4) верными являются ответы 1), 2) и 3);
- 5) частотная характеристика модуля коэффициента передачи звена, построенная с применением логарифмического масштаба по осям при использовании логарифма по основанию e (натуральный логарифм);

14. Передаточная функция аperiodического звена второго порядка имеет вид:

$$1) W(p) = \frac{K}{(1 + pT_1)(1 + pT_2)},$$

где p – оператор Лапласа; T_1, T_2 – постоянные времени; K – статический коэффициент передачи звена;

$$2) W(p) = \frac{k}{p^2 T^2 + 2\xi pT + 1} \text{ при } \xi > 1,$$

где k – статический коэффициент передачи звена; p – оператор Лапласа; ξ – коэффициент затухания, T – постоянная времени;

$$3) W(p) = \frac{k}{p^2 T^2 + 2\xi pT + 1} \text{ при } \xi < 1,$$

где k – статический коэффициент передачи звена; p – оператор Лапласа; ξ – коэффициент затухания, T – постоянная времени;

- 4) верными являются ответы 1) и 2);
- 5) верными являются ответы 1) и 3);

15. Переходная функция аperiodического звена первого порядка имеет вид:

$$1) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{k}{(1 + pT)} \right\} = k(1 - e^{-t/T})1(t),$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – статический коэффициент передачи звена;

$$2) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{k}{(1 + pT)} \right\} = k(1 - e^{t/T})1(t),$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – статический коэффициент передачи звена;

$$3) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{k}{(1 + pT)} \right\} = k(1 + e^{-t/T})1(t),$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – статический коэффициент передачи звена;

$$4) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{k}{(1 + pT)} \right\} = k(1 - e^{-t/T}),$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – статический коэффициент передачи звена;

$$5) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{k}{(1 + pT)} \right\} = k(1 + e^{-t/T}),$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – статический коэффициент передачи звена;

16. Переходная характеристика инерционного дифференцирующего звена имеет вид:

$$1) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{kp}{(1 + pT)} \right\} = ke^{-t/T} 1(t),$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – коэффициент передачи звена, имеющий размерность;

$$2) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{kp}{(1 + pT)} \right\} = -ke^{t/T},$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – статический коэффициент передачи звена;

$$3) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{k}{(1 + pT)} \right\} = k(1 - e^{-t/T})1(t),$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – статический коэффициент передачи звена;

$$4) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{1}{p} \frac{kp}{(1 + pT)} \right\} = ke^{-t/T},$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – статический коэффициент передачи звена;

$$5) \quad h(t) = L^{-1} \left\{ \frac{kp}{(1 + pT)} \right\} = ke^{-t/T} 1(t),$$

где L^{-1} – оператор обратного преобразования Лапласа; p – оператор Лапласа; T – постоянная времени; k – коэффициент передачи звена, имеющий размерность;

17. Последовательное соединение звеньев - это такое соединение, при котором:

- 1) выходная величина предыдущего звена является входной величиной последующего звена;
- 2) результирующая передаточная функция равна произведению передаточных функций отдельных звеньев;
- 3) результирующая передаточная функция равна сумме передаточных функций отдельных звеньев;
- 4) верными являются ответы 1) и 2);
- 5) верными являются ответы 1) и 3);

18. Параллельное соединение звеньев - это такое соединение, при котором:

- 1) входная величина поступает на входы всех звеньев, а выходная величина является суммой выходных величин отдельных звеньев;
- 2) результирующая передаточная функция равна произведению передаточных функций отдельных звеньев;
- 3) результирующая передаточная функция "сложного" звена равна сумме передаточных функций отдельных звеньев;
- 4) правильными являются ответы 1) и 3);
- 5) правильными являются ответы 2) и 3);

19. Критерий устойчивости Найквиста позволяет:

- 1) судить об устойчивости замкнутой системы автоматического регулирования по виду амплитудно-фазовой характеристики разомкнутой системы;
- 2) судить об устойчивости замкнутой системы автоматического регулирования по виду амплитудно-фазовой характеристики замкнутой системы;
- 3) судить об устойчивости замкнутой системы автоматического регулирования по виду логарифмической амплитудно-частотной характеристики замкнутой системы;
- 4) судить об устойчивости замкнутой системы автоматического регулирования по виду логарифмической амплитудно-частотной характеристики петлевого усиления;
- 5) судить об устойчивости замкнутой системы автоматического регулирования по виду логарифмической амплитудно-частотной характеристики разомкнутой системы;

20. Перерегулированием называют:

- 1) абсолютное значение отклонения управляемой величины в переходном процессе от установившегося значения после окончания переходного процесса;
- 2) значение максимального отклонения управляемой величины в переходном процессе, отнесенное к установившемуся значению управляемой величины после окончания переходного процесса, выраженное в процентах;
- 3) значение максимального выброса управляемой величины в переходном процессе отнесенное к установившемуся значению управляемой величины после окончания переходного процесса, выраженное в процентах;
- 4) модуль максимального отклонения управляемой величины в переходном процессе от установившегося значения после окончания переходного процесса;
- 5) отношение минимальной амплитуды выброса на переходной характеристике, отнесенное к максимальной амплитуде выброса, выраженное в процентах ;

Промежуточная аттестация обучающихся осуществляется в форме зачета с использованием следующих оценочных материалов:

**Вопросы к зачету
(7 семестр, очная форма обучения)**

1. Что изучает теория управления?
2. Определите понятия управление и объект управления.
3. Назовите виды автоматических устройств.
4. Перечислите принципы управления и поясните их.
5. Что представляет собой закон управления?
6. Каково назначение регулятора в системе?
7. По каким признакам классифицируются системы управления?
8. Дайте классификацию систем по виду задающего воздействия.
9. Назовите необходимые и достаточные условия линейности систем.
10. Что представляет собой система управления? Перечислите основные элементы системы автоматического управления.
11. Каково назначение математического описания систем?
12. Что такое динамика системы? Чем отличается математическое описание динамики системы от описания ее статики?
13. Что представляет собой условие физической реализуемости системы?
14. В чем смысл линеаризации нелинейных элементов?
15. Каким образом линеаризуются дифференциальные уравнения?
16. Назовите формы записи линеаризованных уравнений.
17. Каким образом перейти к первой форме записи дифференциального уравнения звена? Как в этом случае называются коэффициенты?
18. Как перейти от дифференциального уравнения к операторному?
19. Дайте определение передаточной функции.
20. Как по дифференциальному уравнению звена найти его передаточную функцию?
21. Типовые звенья систем РА: безинерционное, интегрирующее,
22. Типовые звенья систем РА: колебательное, дифференцирующее.
23. Типовые звенья систем РА: форсирующее, изотропное.

**Вопросы к зачету с оценкой
(8 семестр, очная форма обучения)**

1. Назначение, классификация и разновидности элементов систем автоматики и телемеханики;
2. Датчики систем автоматики, разновидности, конструкция;
3. Релейные элементы, характеристики и классификация;
4. Электромагнитные реле постоянного тока;
5. Электрические и временные параметры электромагнитных реле постоянного и переменного тока
6. Реле переменного тока, поляризованные реле, реле с магнитоуправляемыми контактами;
7. Бесконтактные релейные элементы;
8. Магнитные реле;
9. Полупроводниковые реле;
10. Оптоэлектронные реле;
11. Преобразовательные элементы автоматики;
12. Микропроцессорные элементы автоматики;
13. Микроконтроллеры.
14. Принципы управления в автоматических системах
15. Системы замкнутого управления, их свойства

16. Законы регулирования;
17. Математическое описание элементов и систем, передаточные функции;
18. Временные характеристики систем;
19. Частотные характеристики систем;
20. Устойчивость систем
21. Критерии устойчивости
22. Структурные схемы и структурные преобразования;
23. Способы коррекции систем;
24. Типовые динамические звенья;
25. Системы адаптивного и оптимального управления;
26. Импульсные и цифровые системы;
27. Нелинейные системы
28. Системы при случайных воздействиях

IV. ПЕРЕЧЕНЬ ЛИТЕРАТУРЫ, НЕОБХОДИМОЙ ДЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

4.1. Основная литература

1. Малышев, И.В. Основы систем радиоавтоматики: учебное пособие: / И.В. Малышев, Н.В. Паршина. – Ростов-на-Дону; Таганрог: Южный федеральный университет, 2019. – 152 с. - ISBN 978-5-9275-3381-7: ил., схем. – [Электронный ресурс]. – URL: <http://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=598616>.
2. Аббасова, Т. С. Теория автоматического управления: учебное пособие:/ Т. С. Аббасова, Э. М. Аббасов. – Москва; Берлин: Директ-Медиа, 2020. – 62 с.– [Электронный ресурс]/ – URL: <https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=594520>

4.2. Дополнительная литература

1. Самусевич Г. А. Радиоавтоматика: лабораторный практикум / Г.А. Самусевич. - Екатеринбург: Издательство Уральского университета, 2014. - 49с. – ISBN - 978-5-321-02373-0 [Электронный ресурс]. – URL : http://biblioclub.ru/index.php?page=book_red&id=276465.
2. Цветкова, О. Л. Теория автоматического управления : учебник: / О. Л. Цветкова. – Москва; Берлин: Директ-Медиа, 2016. – 209 с. ил., схем., табл. – Режим доступа: по подписке. [Электронный ресурс] – URL: <https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=443415>

V. ПЕРЕЧЕНЬ РЕСУРСОВ ИНФОРМАЦИОННО-ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННОЙ СЕТИ «ИНТЕРНЕТ», НЕОБХОДИМЫХ ДЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

№ пп	Ссылка на информационный ресурс	Наименование разработки в электронной форме	Доступность
1.	http://edu.ru/	Российское образование: Федеральный портал. Включает ссылки на порталы и сайты образовательных учреждений; государственные образовательные стандарты; нормативные документы; каталог экскурсий и обучающих программ.	Свободный доступ

VI. СОВРЕМЕННЫЕ ПРОФЕССИОНАЛЬНЫЕ БАЗЫ ДАННЫХ И ИНФОРМАЦИОННЫЕ СПРАВОЧНЫЕ СИСТЕМЫ

1.	http://www.biblioclub.ru	Электронно-библиотечная система (ЭБС) Университетская библиотека онлайн	Регистрация через любой университетский компьютер. В дальнейшем предоставляется неограниченный индивидуальный доступ из любой точки, в которой имеется доступ к сети Интернет
2.	www.elibrary.ru	Российский информационный портал в области науки, технологии, медицины и образования	Свободный доступ

VII. ЛИЦЕНЗИОННОЕ И СВОБОДНО РАСПРОСТРАНЯЕМОЕ ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ

При реализации учебной дисциплины применяется следующее лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение:

- Microsoft Windows;
- Microsoft Office;
- LibreOffice и др.

VIII. ОБОРУДОВАНИЕ И ТЕХНИЧЕСКИЕ СРЕДСТВА ОБУЧЕНИЯ, НЕОБХОДИМЫЕ ДЛЯ ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Учебные занятия проводятся в аудиториях, укомплектованных специализированной мебелью, в том числе стационарными или переносными техническими средствами обучения (проектор, экран, компьютер/ноутбук).

Лабораторные работы осуществляются в специализированной лаборатории, которая содержит учебный стенд ««Радиоавтоматика – линейные непрерывные и импульсные системы»».

Самостоятельная работа проводится в кабинетах, оснащенных компьютерной техникой с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду университета.

IX. ДОПОЛНЕНИЯ И ИЗМЕНЕНИЯ К РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЕ

Дополнения и изменения в рабочей программе на ____ / ____ уч. год.

Дополнения и изменения рассмотрены на заседании кафедры протокол № ____ от «__» _____ 20__ г.

Зав. кафедрой: _____ / _____/