

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ  
ФЕДЕРАЦИИ  
федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего  
образования  
"САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ  
АЭРОКОСМИЧЕСКОГО ПРИБОРОСТРОЕНИЯ"

Кафедра № 31

УТВЕРЖДАЮ

Руководитель направления

д.т.н., проф.

\_\_\_\_\_

(должность, уч. степень, звание)

В.Ф. Шишлаков

\_\_\_\_\_

(инициалы, фамилия)

  
\_\_\_\_\_

(подпись)

«23» июня 2021 г

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

«Теория автоматического управления»  
(Наименование дисциплины)

Код направления подготовки/ специальности	27.03.04
Наименование направления подготовки/ специальности	Управление в технических системах
Наименование направленности	Управление и информатика в технических системах
Форма обучения	очная

Санкт-Петербург – 2021

Лист согласования рабочей программы дисциплины

Программу составил (а)

ст.преп.  
(должность, уч. степень, звание)

23.06.2021  
(подпись, дата)

Н.В. Решетникова  
(инициалы, фамилия)

Программа одобрена на заседании кафедры № 31

«23» июня 2021 г, протокол № 8

Заведующий кафедрой № 31

д.т.н., проф.  
(уч. степень, звание)

23.06.2021  
(подпись, дата)

В.Ф. Шишлаков  
(инициалы, фамилия)

Ответственный за ОП ВО 27.03.04(01)

ст.преп.  
(должность, уч. степень, звание)

23.06.2021  
(подпись, дата)

Н.В. Решетникова  
(инициалы, фамилия)

Заместитель директора института №3 по методической работе

доц., к.э.н., доц.  
(должность, уч. степень, звание)

23.06.2021  
(подпись, дата)

Г.С. Армашова-Тельник  
(инициалы, фамилия)

## Аннотация

Дисциплина «Теория автоматического управления» входит в образовательную программу высшего образования – программу бакалавриата по направлению подготовки/ специальности 27.03.04 «Управление в технических системах» направленности «Управление и информатика в технических системах». Дисциплина реализуется кафедрой «№31».

Дисциплина нацелена на формирование у выпускника следующих компетенций:

УК-1 «Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, применять системный подход для решения поставленных задач»

УК-2 «Способен определять круг задач в рамках поставленной цели и выбирать оптимальные способы их решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений»

ОПК-1 «Способен анализировать задачи профессиональной деятельности на основе положений, законов и методов в области естественных наук и математики»

ОПК-2 «Способен формулировать задачи профессиональной деятельности на основе знаний, профильных разделов математических и естественнонаучных дисциплин (модулей)»

ОПК-3 «Способен использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности»

ОПК-4 «Способен осуществлять оценку эффективности систем управления, разработанных на основе математических методов»

ОПК-9 «Способен выполнять эксперименты по заданным методикам и обрабатывать результаты с применением современных информационных технологий и технических средств»

ПК-2 «Способность проводить вычислительные эксперименты с использованием стандартных программных средств с целью получения математических моделей процессов и объектов автоматизации и управления»

ПК-6 «Способность производить расчёты и проектирование отдельных блоков и устройств систем автоматизации и управления и выбирать стандартные средства автоматики, измерительной и вычислительной техники для проектирования систем автоматизации и управления в соответствии с техническим заданием»

Содержание дисциплины охватывает круг вопросов, связанных с изучением теоретических основ и прикладных алгоритмов разработки и исследования систем автоматического управления, в том числе:

– основные положения теории управления, современные тенденции в развитии и применении систем автоматического управления.

– применение теоретических знаний к решению конкретных инженерных задач проектирования систем автоматического управления различными объектами;

использование современных пакетов математического моделирования для решения задач анализа и синтеза систем автоматического управления.

Преподавание дисциплины предусматривает следующие формы организации учебного процесса: лекции, лабораторные работы, практические занятия, самостоятельная работа обучающегося, курсовое проектирование, консультации.

Программой дисциплины предусмотрены следующие виды контроля: текущий контроль успеваемости, промежуточная аттестация в форме экзамена.

Общая трудоемкость освоения дисциплины составляет 12 зачетных единиц, 432 часа.

Язык обучения по дисциплине «русский»

## 1. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине

### 1.1. Цели преподавания дисциплины

Теория автоматического управления представляет собой научную дисциплину, имеющую важное фундаментальное и прикладное значение. Она занимает одно из центральных мест среди технических наук общего применения. Теория управления является базой для проектирования и исследования автоматических и автоматизированных систем во всех отраслях производства.

Целью преподавания дисциплины является изучение студентами основ теории автоматического управления, а также получение практических навыков, необходимых при создании, исследовании и эксплуатации систем и средств автоматизации и управления.

1.2. Дисциплина входит в состав обязательной части образовательной программы высшего образования (далее – ОП ВО).

1.3. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения ОП ВО.

В результате изучения дисциплины обучающийся должен обладать следующими компетенциями или их частями. Компетенции и индикаторы их достижения приведены в таблице 1.

Таблица 1 – Перечень компетенций и индикаторов их достижения

Категория (группа) компетенции	Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции
Универсальные компетенции	УК-1 Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, применять системный подход для решения поставленных задач	УК-1.3.3 знать методики системного подхода для решения поставленных задач УК-1.В.2 владеть навыками системного подхода для решения поставленных задач
Универсальные компетенции	УК-2 Способен определять круг задач в рамках поставленной цели и выбирать оптимальные способы их решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений	УК-2.У.3 уметь выдвигать альтернативные варианты действий с целью выбора оптимальных способов решения задач, в том числе с помощью цифровых средств УК-2.В.3 владеть навыками использования цифровых средств для решения поставленной задачи
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-1 Способен анализировать задачи профессиональной деятельности на основе положений, законов и методов в области естественных наук и математики	ОПК-1.У.1 Умеет применять базовые естественнонаучные и математические знания для решения задач профессиональной деятельности ОПК-1.В.1 Владеет навыками решения профессиональных задач на основе базовых естественнонаучных и математических знаний

Общепрофессиональные компетенции	ОПК-2 Способен формулировать задачи профессиональной деятельности на основе знаний, профильных разделов математических и естественнонаучных дисциплин (модулей)	ОПК-2.В.1 Владеет навыками решения профессиональных задач на основе базовых знаний в области рассматриваемой инженерной деятельности
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-3 Способен использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности	ОПК-3.3.1 Знает методики получения математических моделей реальных технических объектов ОПК-3.В.1 Владеет навыками применения фундаментальных знаний в рамках базовых задач управления в технических системах
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-4 Способен осуществлять оценку эффективности систем управления, разработанных на основе математических методов	ОПК-4.3.1 Знает методы оценки адекватности математической модели реальному техническому объекту
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-9 Способен выполнять эксперименты по заданным методикам и обрабатывать результаты с применением современных информационных технологий и технических средств	ОПК-9.У.1 Умеет работать с результатами, полученными в ходе проведения численного и натурального экспериментов ОПК-9.В.1 Владеет навыками проведения численного и натурального эксперимента
Профессиональные компетенции	ПК-2 Способность проводить вычислительные эксперименты с использованием стандартных программных	ПК-2.3.1 Знает принципы работы стандартных программных средств, необходимых для осуществления работы с объектами автоматизации и управления ПК-2.У.1 Умеет получать математические модели объектов профессиональной деятельности

	средств с целью получения математических моделей процессов и объектов автоматизации и управления	
Профессиональные компетенции	ПК-6 Способность производить расчёты и проектирование отдельных блоков и устройств систем автоматизации и управления и выбирать стандартные средства автоматики, измерительной и вычислительной техники для проектирования систем автоматизации и управления в соответствии с техническим заданием	ПК-6.3.1 Знает основные методики расчета и проектирования систем автоматического управления ПК-6.У.1 Умеет выбирать средства автоматики, измерительной и вычислительной техники для проектирования в рамках задач анализа и синтеза САУ

## 2. Место дисциплины в структуре ОП

Дисциплина может базироваться на знаниях, ранее приобретенных обучающимися при изучении следующих дисциплин:

- «Информатика»,
- «Математика. Математический анализ»,
- «Теоретическая механика».

Знания, полученные при изучении материала данной дисциплины, имеют как самостоятельное значение, так и могут использоваться при изучении других дисциплин:

- «Теория дискретных систем управления»,
- «Микропроцессорные устройства систем управления»,
- «Системы с искусственным интеллектом».

## 3. Объем и трудоемкость дисциплины

Данные об общем объеме дисциплины, трудоемкости отдельных видов учебной работы по дисциплине (и распределение этой трудоемкости по семестрам) представлены в таблице 2.

Таблица 2 – Объем и трудоемкость дисциплины

Вид учебной работы	Всего	Трудоемкость по семестрам		
		№5	№6	№7
1	2	3	4	5
<b>Общая трудоемкость дисциплины,</b>	12/ 432	4/ 144	3/ 108	5/ 180

ЗЕ/ (час)				
<b>Из них часов практической подготовки</b>	25	11	7	7
<b>Аудиторные занятия, всего час.</b>	204	85	68	51
в том числе:				
лекции (Л), (час)	85	34	34	17
практические/семинарские занятия (ПЗ), (час)	34	17	17	
лабораторные работы (ЛР), (час)	68	34	17	17
курсовой проект (работа) (КП, КР), (час)	17			17
экзамен, (час)	72	36		36
<b>Самостоятельная работа, всего (час)</b>	156	23	40	93
<b>Вид промежуточной аттестации:</b> зачет, дифф. зачет, экзамен (Зачет, Дифф. зач, Экз.**)	Экз., Зачет, Экз.	Экз.	Зачет	Экз.

Примечание: \*\* кандидатский экзамен

#### 4. Содержание дисциплины

4.1. Распределение трудоемкости дисциплины по разделам и видам занятий.

Разделы, темы дисциплины и их трудоемкость приведены в таблице 3.

Таблица 3 – Разделы, темы дисциплины, их трудоемкость

Разделы, темы дисциплины	Лекции (час)	ПЗ (СЗ) (час)	ЛР (час)	КП (час)	СРС (час)
<b>Семестр 5</b>					
Раздел 1. Основные понятия теории автоматического управления.	4	-	-	-	5
Раздел 2. Преобразование Лапласа и аппарат передаточных функций	10	8	10	-	6
Раздел 3. Корневые оценки устойчивости и качества систем управления	8	6	12	-	6
Раздел 4. Частотные методы анализа и синтеза систем управления	12	3	12	-	6
Итого в семестре:	34	17	34		23
<b>Семестр 6</b>					
Раздел 5. Модели в пространстве состояний	10	8	-	-	14
Раздел 6. Модальное управление и наблюдающие устройства	12	9	14	-	13
Раздел 7. Оптимальное и адаптивное управление в пространстве состояний	12	-	3	-	13
Итого в семестре:	34	17	17		40
<b>Семестр 7</b>					
Раздел 8. Нелинейные системы.	3	-	11		
Раздел 9. Устойчивость нелинейных систем.	4	-	3		
Раздел 10. Коррекция нелинейных систем.	5	-	3		
Раздел 11. Стохастические системы управления	5	-	-		
Выполнение курсовой работы				17	
Итого в семестре:	17		17	17	93
Итого	85	34	68	17	156

Практическая подготовка заключается в непосредственном выполнении обучающимися определенных трудовых функций, связанных с будущей профессиональной деятельностью.

#### 4.2. Содержание разделов и тем лекционных занятий.

Содержание разделов и тем лекционных занятий приведено в таблице 4.

Таблица 4 – Содержание разделов и тем лекционного цикла

Номер раздела	Название и содержание разделов и тем лекционных занятий
1	<p>Основные понятия теории автоматического управления (ТАУ). История развития ТАУ. классификация объектов и систем управления (СУ); этапы синтеза системы управления; примеры СУ техническими, экономическими и организационными объектами; задачи теории управления. Разомкнутые и замкнутые системы; компенсация возмущений; системы с компенсацией параметрических возмущений; идентификация, адаптивное управление. Классификации СУ: по типу сигналов; по типу алгоритма.</p>
2	<p>Преобразование Лапласа и аппарат передаточных функций. Линейные СУ и их свойства. Принципы и примеры линеаризации. Линеаризация системы со многими входами. Операторная форма записи уравнений СУ. Преобразование Лапласа. Передаточная функция. Нули и полюса. Типовые динамические звенья. Единичная ступенчатая функция и дельта-функция. Переходная функция и функция веса. Правила преобразования структурных схем систем автоматического управления. Использование графовой модели: формула Мейсона. Преимущества и недостатки введения обратной связи. Частные передаточные функции. Чувствительность систем управления. Точность в установившихся режимах. Инвариантные системы.</p>
3	<p>Корневые оценки устойчивости и качества систем управления. Показатели качества переходного процесса во временной области. Корневые оценки качества переходного процесса. Влияние нулей. Интегральные оценки качества переходного процесса. Установившаяся ошибка системы управления с обратной связью. Статические и астатические системы. Необходимое и достаточное условие устойчивости. Алгебраический критерий устойчивости. Структурно неустойчивые системы. Корневые показатели качества переходного процесса. Корневой годограф. Прямой синтез параметров регулятора.</p>
4	<p>Частотные методы анализа и синтеза систем управления. Частотная характеристика динамического звена. Полоса пропускания и частота среза. Логарифмические частотные характеристики: ЛАЧХ и ЛФЧХ. Алгоритм построения ЛАЧХ разомкнутой системы. Критерий устойчивости Михайлова. Формулировка частотного критерия устойчивости Найквиста. Критерий Найквиста для систем с запаздыванием. Оценка запасов устойчивости по ЛАЧХ и ЛФЧХ разомкнутой системы. Частотные критерии качества. Запасы устойчивости. Точность при гармоническом воздействии. Оценка качества следящей системы по виду ЛАЧХ разомкнутой системы. Коррекция с помощью дифференцирующего устройства и интегро-дифференцирующей цепи. Частотный синтез последовательного корректирующего устройства общего вида. Типовые аналоговые корректирующие звенья.</p>
5	<p>Модели в пространстве состояний. Метод пространства состояний. Общие понятия. Модели систем в переменных состояния в виде сигнального графа. Временные характеристики и переходная матрица состояния. Линеаризация в пространстве состояний. Структурные преобразования в пространстве состояний. Переходная матрица состояния.</p>



	Решение уравнений состояния. Матричные передаточные функции. Каноническая форма управляемости; наблюдаемости; идентифицируемости. Диагональная каноническая форма. Уравнения состояния и сигнальный граф. Преобразование подобия
6	Модальное управление и наблюдающие устройства. Критерий управляемости. Устойчивость линейной системы в пространстве состояний. Собственные значения и собственные векторы. Модальное управление. Синтез модального регулятора в канонической форме управляемости. Выбор полюсов желаемой замкнутой системы. Формула Аккермана. Устранение статической ошибки расширением вектора состояния. Критерий наблюдаемости. Наблюдатель полного порядка. Редуцированные наблюдающие устройства.
7	Оптимальное и адаптивное управление в пространстве состояний. Оптимальное управление в пространстве состояний. Критерии оптимальности. Линейные квадратичные регуляторы. Прямое и не прямое адаптивное управление. Принципы адаптивного управления с эталонной моделью. Адаптивный регулятор с эталонной моделью в пространстве состояний. Критерий идентифицируемости. Методы идентификации. Адаптивная система с идентификатором в пространстве состояний.
8	Нелинейные системы. Необходимость в нелинейных моделях. Безынерционные нелинейные элементы. Динамические нелинейные элементы. Расчетные формы нелинейных моделей. Метод фазовой плоскости. Анализ поведения СУ на фазовой плоскости. Особенности фазовых портретов нелинейных систем. Связь фазовых траекторий со временем. Системы с переменной структурой.
9	Устойчивость нелинейных систем. Анализ поведения СУ на фазовой плоскости; устойчивость положений равновесия: первый и второй методы Ляпунова, частотный метод исследования абсолютной устойчивости. Необходимое и достаточное условия абсолютной устойчивости. Круговой критерий. Исследование периодических режимов методом гармонического баланса. Основные положения метода гармонического баланса. Гармоническая линеаризация нелинейного элемента. Определение параметров периодических режимов.
10	Коррекция нелинейных систем. Линейная коррекция нелинейных систем. Постановка задачи синтеза нелинейной системы. Нормированный коэффициент гармонической линеаризации. Методика синтеза корректирующего устройства. Нелинейные корректирующие устройства. Отличительные особенности нелинейной коррекции. Система с нелинейной обратной связью. Псевдолинейная коррекция. Коррекция апериодического звена. Коррекция инерционности дифференцирующего контура. Нелинейный фильтр с фазовым опережением. Нелинейный фильтр с амплитудным ослаблением. Отличительные особенности систем с переменной структурой. Условия возникновения и уравнения скользящего режима.
11	Случайные процессы в нелинейных системах. Линейные стохастические модели СУ: модели и характеристики случайных сигналов; прохождение случайных сигналов через линейные звенья; анализ и синтез линейных стохастических систем при стационарных случайных воздействиях. Постановка задач фильтрации. Вычисление дисперсии ошибки в СУ. Использование модели белого шума. Расчет дисперсии ошибки в СУ с типовыми логарифмическими частотными характеристиками. Решение интегрального уравнения Винера-Хопфа. Фильтр Калмана. Особенности расчета

	случайного процесса в нелинейной системе. Определение коэффициентов статистической линеаризации. Анализ нелинейных замкнутых систем методом статистической линеаризации
--	---

#### 4.3. Практические (семинарские) занятия

Темы практических занятий и их трудоемкость приведены в таблице 5.

Таблица 5 – Практические занятия и их трудоемкость

№ п/п	Темы практических занятий	Формы практических занятий	Трудоемкость, (час)	Из них практической подготовки, (час)	№ раздела дисциплины
<b>Семестр 5</b>					
1	Линеаризация статических и динамических систем	Решение задач	2	-	2
2	Преобразование структурных схем СУ и формула Мейсона	Решение задач	3	1	2
3	Преобразование Лапласа	Решение задач	3	-	2
4	Алгебраический критерий устойчивости	Решение задач	3	-	3
5	Прямой синтез регулятора	Решение задач	3	1	3
6	Частотные критерии устойчивости	Решение задач	3	1	4
<b>Семестр 6</b>					
7	Передаточная функция и уравнения состояния	Решение задач	2	1	5
8	Линеаризация в пространстве состояний	Решение задач	3	-	5
9	Матричная экспонента и матричная передаточная функция	Решение задач	3	1	5
10	Преобразования подобия и канонические формы	Решение задач	3	-	6
11	Диагональная каноническая форма	Решение задач	3	-	6
12	Модальный синтез системы 2го	Решение задач	3	1	6

	порядка			
	Всего		34	6

#### 4.4. Лабораторные занятия

Темы лабораторных занятий и их трудоемкость приведены в таблице 6.

Таблица 6 – Лабораторные занятия и их трудоемкость

№ п/п	Наименование лабораторных работ	Трудоемкость, (час)	Из них практической подготовки, (час)	№ раздела дисциплины
Семестр 5				
1	Исследование типовых динамических звеньев	3	-	2
2	Исследование типовых динамических звеньев на лабораторном стенде	3	2	2
3	Структурные преобразования	4	-	2
4	Исследование устойчивости систем с обратной связью	4	-	3
5	Метод корневого годографа	4	-	3
6	Синтез ПИД-регуляторов	4	2	3
7	Частотные характеристики динамических звеньев	4	-	4
8	Частотный синтез корректирующего звена	4	2	4
9	Синтез регулятора двигателя постоянного тока	4	2	4
Семестр 6				
10	Синтез модального регулятора с помощью формулы Аккермана	3	1	6
11	Синтез модального регулятора с расширенным вектором состояния	4	-	6
12	Синтез модального регулятора с наблюдающим устройством полного порядка	3	1	6
13	Синтез модального регулятора с наблюдающим устройством пониженного порядка	4	1	6
14	Адаптивная система управления с эталонной моделью	3	1	7
Семестр 7				
15	Исследование статических нелинейностей и методов их компенсации	3	1	8
16	Исследование динамических нелинейностей	4	1	8
17	Метод фазовой плоскости	4	1	8
18	Исследование автоколебаний	3	1	9
19	Исследование скользящего режима управления	3	1	10
	Всего	68	17	

#### 4.5. Курсовое проектирование/ выполнение курсовой работы

Цель курсовой работы: закрепление навыков построения и анализа математических моделей объектов управления; выполнения синтеза регулятора, удовлетворяющего заданным показателям качества; овладение навыками подготовки научно-технических отчетов по результатам исследований САУ.

Часов практической подготовки: 2

Примерные темы заданий на курсовую работу приведены в разделе 10 РПД.

#### 4.6. Самостоятельная работа обучающихся

Виды самостоятельной работы и ее трудоемкость приведены в таблице 7.

Таблица 7 – Виды самостоятельной работы и ее трудоемкость

Вид самостоятельной работы	Всего, час	Семестр 5, час	Семестр 6, час	Семестр 7, час
1	2	3	4	5
Изучение теоретического материала дисциплины (ТО)	100	15	25	60
Курсовое проектирование (КП, КР)	20	-	-	20
Подготовка к текущему контролю успеваемости (ТКУ)	12	2	5	5
Подготовка к промежуточной аттестации (ПА)	24	6	10	8
Всего:	156	23	40	93

#### 5. Перечень учебно-методического обеспечения

для самостоятельной работы обучающихся по дисциплине (модулю)

Учебно-методические материалы для самостоятельной работы обучающихся указаны в п.п. 7-11.

#### 6. Перечень печатных и электронных учебных изданий

Перечень печатных и электронных учебных изданий приведен в таблице 8.

Таблица 8– Перечень печатных и электронных учебных изданий

Шифр/ URL адрес	Библиографическая ссылка	Количество экземпляров в библиотеке (кроме электронных экземпляров)
	Теория автоматического управления : учебное пособие. Ч. 1 / М. В. Бураков ; С.-Петербург. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения. - Электрон. текстовые дан. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2013. - 254 с.	
	Теория автоматического управления : учебное пособие. Ч. 2 / М. В. Бураков ; С.-Петербург. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения. -	

	Электрон. текстовые дан. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2015. - 143 с.	
	Теория автоматического управления. Нелинейные системы : учебное пособие. Ч.3 / М. В. Бураков ; С.-Петербур. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения. - Электрон. текстовые дан. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2018. - 178 с.	
681.5 Е 78	Ерофеев, А. А. Теория автоматического управления [Текст] : учебник для вузов / А. А. Ерофеев. - 2-е изд., доп. и перераб. - СПб. : Политехника, 2005. - 302 с.	99
681.5 Б 53	Бесекерский, Виктор Антонович (проф., лауреат Гос. премии). Теория систем автоматического управления [Текст] / В. А. Бесекерский, Е. П. Попов. - 4-е изд., перераб. и доп. - СПб. : Профессия, 2007. - 752 с.	10
<a href="https://new.znaniium.com/catalog/product/548433">https://new.znaniium.com/catalog/product/548433</a>	Панкратов, В. В. Избранные разделы современной теории автоматического управления/Панкратов В.В., Нос О.В., Зима Е.А. - Новосибирск : НГТУ, 2011. - 223 с.: ISBN 978-5-7782-1810-9. - Текст : электронный.	

7. Перечень электронных образовательных ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

Перечень электронных образовательных ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения дисциплины приведен в таблице 9.

Таблица 9 – Перечень электронных образовательных ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

URL адрес	Наименование
	Не предусмотрено

8. Перечень информационных технологий

8.1. Перечень программного обеспечения, используемого при осуществлении образовательного процесса по дисциплине.

Перечень используемого программного обеспечения представлен в таблице 10.

Таблица 10– Перечень программного обеспечения

№ п/п	Наименование
1	<i>Matlab</i>

8.2. Перечень информационно-справочных систем, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине

Перечень используемых информационно-справочных систем представлен в таблице 11.

Таблица 11– Перечень информационно-справочных систем

№ п/п	Наименование
	Не предусмотрено

## 9. Материально-техническая база

Состав материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине, представлен в таблице 12.

Таблица 12 – Состав материально-технической базы

№ п/п	Наименование составной части материально-технической базы	Номер аудитории (при необходимости)
1	Лекционная аудитория	
2	Компьютерный класс	
3	Специализированная лаборатория «Теория автоматического управления»	ул. Большая Морская, д.67, ауд.21-06

## 10. Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

10.1. Состав оценочных средств для проведения промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине приведен в таблице 13.

Таблица 13 – Состав оценочных средств для проведения промежуточной аттестации

Вид промежуточной аттестации	Перечень оценочных средств
Экзамен	Список вопросов к экзамену; Тесты.
Зачет	Список вопросов; Тесты;
Выполнение курсовой работы	Экспертная оценка на основе требований к содержанию курсовой работы по дисциплине.

10.2. В качестве критериев оценки уровня сформированности (освоения) компетенций обучающимися применяется 5-балльная шкала оценки сформированности компетенций, которая приведена в таблице 14. В течение семестра может использоваться 100-балльная шкала модульно-рейтинговой системы Университета, правила использования которой, установлены соответствующим локальным нормативным актом ГУАП.

Таблица 14 –Критерии оценки уровня сформированности компетенций

Оценка компетенции	Характеристика сформированных компетенций
--------------------	---

5-балльная шкала	
«отлично» «зачтено»	<ul style="list-style-type: none"> <li>– обучающийся глубоко и всесторонне усвоил программный материал;</li> <li>– уверенно, логично, последовательно и грамотно его излагает;</li> <li>– опираясь на знания основной и дополнительной литературы, тесно привязывает усвоенные научные положения с практической деятельностью направления;</li> <li>– умело обосновывает и аргументирует выдвигаемые им идеи;</li> <li>– делает выводы и обобщения;</li> <li>– свободно владеет системой специализированных понятий.</li> </ul>
«хорошо» «зачтено»	<ul style="list-style-type: none"> <li>– обучающийся твердо усвоил программный материал, грамотно и по существу излагает его, опираясь на знания основной литературы;</li> <li>– не допускает существенных неточностей;</li> <li>– увязывает усвоенные знания с практической деятельностью направления;</li> <li>– аргументирует научные положения;</li> <li>– делает выводы и обобщения;</li> <li>– владеет системой специализированных понятий.</li> </ul>
«удовлетворительно» «зачтено»	<ul style="list-style-type: none"> <li>– обучающийся усвоил только основной программный материал, по существу излагает его, опираясь на знания только основной литературы;</li> <li>– допускает несущественные ошибки и неточности;</li> <li>– испытывает затруднения в практическом применении знаний направления;</li> <li>– слабо аргументирует научные положения;</li> <li>– затрудняется в формулировании выводов и обобщений;</li> <li>– частично владеет системой специализированных понятий.</li> </ul>
«неудовлетворительно» «не зачтено»	<ul style="list-style-type: none"> <li>– обучающийся не усвоил значительной части программного материала;</li> <li>– допускает существенные ошибки и неточности при рассмотрении проблем в конкретном направлении;</li> <li>– испытывает трудности в практическом применении знаний;</li> <li>– не может аргументировать научные положения;</li> <li>– не формулирует выводов и обобщений.</li> </ul>

### 10.3. Типовые контрольные задания или иные материалы.

Вопросы (задачи) для экзамена представлены в таблице 15.

Таблица 15 – Вопросы (задачи) для экзамена

№ п/п	Перечень вопросов (задач) для экзамена	Код индикатора
1.	Классификация систем управления и история развития ТАУ (семестр 5)	УК-1.3.3
2.	Частотный синтез последовательного корректирующего устройства (семестр 5)	УК-1.В.2
3.	Анализ поведения СУ на фазовой плоскости (семестр 7)	
4.	Особенности фазовых портретов нелинейных систем (семестр 7)	
5.	Системы с переменной структурой (семестр 7)	УК-2.У.3
6.	Корневой годограф (семестр 5)	УК-2.В.3
7.	Оценка запасов устойчивости по ЛАЧХ и ЛФЧХ разомкнутой системы (семестр 5)	
8.	Частотная характеристика динамического звена. Полоса пропускания и частота среза (семестр 5)	ОПК-1.У.1
9.	Логарифмические частотные характеристики (семестр 5)	
10.	Каноническая форма управляемости (семестр 7)	

11.	Каноническая форма наблюдаемости (семестр 7)	
12.	Диагональная каноническая форма (семестр 7)	
13.	Основные положения метода гармонического баланса (семестр 7)	
14.	Анализ систем управления в частотной области. Получение частотных характеристик по передаточным функциям (семестр 5)	ОПК-1.В.1
15.	Физический смысл критерия устойчивости Найквиста (семестр 5)	
16.	Первый и второй методы Ляпунова	
17.	Частотный метод исследования абсолютной устойчивости (семестр 7)	
18.	Необходимое и достаточное условия абсолютной устойчивости (семестр 7)	
19.	Гармоническая линеаризация нелинейного элемента (семестр 7)	
20.	Этапы синтеза системы управления (семестр 5)	ОПК-2.В.1
21.	Чувствительность систем управления (семестр 5)	
22.	Постановка задачи синтеза нелинейной системы (семестр 7)	
23.	Фильтр Калмана (семестр 7)	
24.	Способы математического описания объектов управления (семестр 5)	ОПК-3.3.1
25.	Линейные системы управления и их свойства. Принципы линеаризации. (семестр 5)	ОПК-3.В.1
26.	Преобразование Лапласа (семестр 5)	
27.	Критерий устойчивости Рауса-Гурвица (семестр 5)	
28.	Частотные критерии качества (семестр 5)	
29.	Критерий устойчивости Михайлова (семестр 5)	
30.	Формулировка частотного критерия устойчивости Найквиста (семестр 5)	
31.	Теорема о конечном значении и установившаяся ошибка систем управления с обратной связью (семестр 5)	ОПК-4.3.1
32.	Линейные стохастические модели СУ	
33.	Анализ и синтез линейных стохастических систем при стационарных случайных воздействиях (семестр 7)	
34.	Показатели качества переходного процесса во временной области (семестр 5)	ОПК-9.У.1
35.	Корневые оценки качества переходного процесса. Влияние нулей (семестр 5)	
36.	Интегральные оценки качества переходного процесса (семестр 5)	
37.	Устойчивые и неустойчивые системы. Оценка устойчивости по полюсам передаточной функции (семестр 5)	
38.	Необходимое условие устойчивости систем управления (семестр 5)	
39.	Единичная ступенчатая функция и дельта-функция. Переходная функция и функция веса (семестр 5)	ОПК-9.В.1
40.	Условия возникновения и уравнения скользящего режима (семестр 7)	
41.	Анализ нелинейных замкнутых систем методом статистической линеаризации (семестр 7)	
42.	Правила преобразования структурных схем систем автоматического управления (семестр 5)	ПК-2.3.1
43.	Примеры ЛЧХ типовых звеньев (семестр 5)	
44.	Линеаризация: системы со многими входами (семестр 5)	ПК-2.У.1
45.	Операторная форма записи уравнений системы управления	



	(семестр 5)	
46.	Передаточная функция. Нули и полюса (семестр 5)	
47.	Типовые динамические звенья (семестр 5)	
48.	Передаточная функция системы с обратной связью (семестр 5)	
49.	Частные передаточные функции (семестр 5)	
50.	Инвариантные системы (семестр 5)	
51.	Особенности расчета случайного процесса в нелинейной системе (семестр 7)	
52.	ПИД-регуляторы (семестр 5)	ПК-6.3.1
53.	Сигнальные графы и метод Мейсона (семестр 5)	
54.	Прямой синтез параметров регулятора (семестр 5)	
55.	Метод $D$ -разбиения (семестр 5)	
56.	Коррекция с помощью дифференцирующих устройств (семестр 5)	
57.	Коррекция с помощью интегрирующих устройств (семестр 5)	
58.	Коррекция с помощью интегро-дифференцирующих устройств (семестр 5)	
59.	Корректирующие звенья на операционных усилителях (семестр 5)	
60.	Нелинейные корректирующие устройства (семестр 7)	
61.	Отличительные особенности систем с переменной структурой (семестр 7)	
62.	ПИД-регуляторы (семестр 5)	ПК-6.У.1
63.	Алгоритм построения ЛАЧХ разомкнутой системы. Пример (семестр 5)	
64.	Безынерционные и динамические нелинейные элементы (семестр 5)	
65.	Система с нелинейной обратной связью (семестр 7)	
66.	Нелинейный фильтр с фазовым опережением (семестр 7)	
67.	Нелинейный фильтр с амплитудным ослаблением (семестр 7)	
68.	ПИД-регуляторы (семестр 5)	
69.	Алгоритм построения ЛАЧХ разомкнутой системы. Пример (семестр 5)	

Вопросы (задачи) для зачета / дифф. зачета представлены в таблице 16.  
Таблица 16 – Вопросы (задачи) для зачета / дифф. зачета

№ п/п	Перечень вопросов (задач) для зачета / дифф. зачета	Код индикатора
1.	Понятие управляемости системы (семестр 6)	УК-1.3.3
2.	Понятие наблюдаемости системы (семестр 6)	
3.	Понятие идентифицируемости системы (семестр 6)	
4.	Формула Аккермана (семестр 6)	
5.	Критерий идентифицируемости. Методы идентификации (семестр 6)	
6.	Использование внутренней модели эталонного сигнала (семестр 6)	УК-2.У.3
7.	Пример синтеза модального регулятора (семестр 6)	
8.	Выбор полюсов желаемой замкнутой системы (семестр 6)	
9.	Наблюдающие устройства. Основные понятия (семестр 6)	УК-2.В.3
10.	Принцип работы наблюдающего устройства (семестр 6)	
11.	Редуцированные наблюдающие устройства (семестр 6)	
12.	Преобразования подобия (семестр 6)	ОПК-2.В.1

13.	Переход от передаточной функции к уравнениям состояния (семестр 6)	ОПК-3.3.1
14.	Структурные преобразования в пространстве состояний (семестр 6)	
15.	Выбор переменных состояния. Запись уравнений состояния по дифференциальному уравнению системы (семестр 6)	ОПК-3.В.1
16.	Критерии управляемости и наблюдаемости (семестр 6)	
17.	Критерий идентифицируемости (семестр 6)	
18.	Связь между передаточной функцией и уравнениями состояния (семестр 6)	ОПК-4.3.1
19.	Модальные характеристики системы (собственные значения и собственные векторы) (семестр 6)	
20.	Модальное управление. Основная теорема (семестр 6)	
21.	Синтез модального регулятора с использованием канонической формы управляемости (семестр 6)	ОПК-9.В.1
22.	Адаптивная система с идентификатором в пространстве состояний (семестр 6)	ПК-2.3.1
23.	Метод пространства состояний. Общие понятия. Примеры (семестр 6)	ПК-2.У.1
24.	Матричная запись уравнений состояния (семестр 6)	
25.	Линеаризация в пространстве состояний (семестр 6)	
26.	Фундаментальная (переходная) матрица системы в пространстве состояний (семестр 6)	
27.	Уравнения состояния и сигнальный граф (семестр 6)	
28.	Оптимальное управление в пространстве состояний (семестр 6)	
29.	Переход от уравнений состояния к передаточной функции для RLC-цепи (семестр 6)	ПК-6.У.1
30.	Линейные квадратичные регуляторы (семестр 6)	
31.	Прямое и не прямое адаптивное управление (семестр 6)	
32.	Адаптивный регулятор с эталонной моделью в пространстве состояний (семестр 6)	

Перечень тем для курсового проектирования/выполнения курсовой работы представлены в таблице 17.

Таблица 17 – Перечень тем для курсового проектирования/выполнения курсовой работы

№ п/п	Примерный перечень тем для курсового проектирования/выполнения курсовой работы
1	Синтез модального регулятора с наблюдающим устройством для заданного по варианту динамического объекта

Вопросы для проведения промежуточной аттестации в виде тестирования представлены в таблице 18.

Таблица 18 – Примерный перечень вопросов для тестов

№ п/п	Примерный перечень вопросов для тестов	Код индикатора
1.	(семестр 5) Алгебраический критерий устойчивости Рауса-Гурвица позволяет: 1) Судить об абсолютной устойчивости по коэффициентам характеристического уравнения 2) Судить об устойчивости по полюсам системы	УК-1.3.3

	<p>3) Судить об устойчивости по корням характеристического уравнения</p> <p>4) Судить о запасах устойчивости по коэффициентам характеристического уравнения</p>	
2.	<p>(семестр 6)</p> <p>Метод пространства состояния подразумевает, что состояние системы это:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Совокупность таких переменных, знание которых позволяет, при известном выходе и известных уравнениях динамики, описать прошлое состояние системы и значение ее входа</li> <li>2) Совокупность таких переменных, знание которых позволяет описать характеристики переходного процесса в системе</li> <li>3) Совокупность таких переменных, знание которых позволяет, при известном входе и известных уравнениях динамики, описать будущее состояние системы и значение ее выхода</li> <li>4) Совокупность таких переменных, знание которых позволяет описать расположение корней замкнутой системы</li> </ol>	
3.	<p>(семестр 6)</p> <p>Каким должно быть количество переменных состояния?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Должно быть равно количеству входов объекта.</li> <li>2) Должно быть равно количеству выходов объекта</li> <li>3) Количество переменных состояния должно быть равно порядку системы</li> <li>4) Количество зависит от критериев качества управления</li> </ol>	
4.	<p>(семестр 7)</p> <p>Выберите определение особой точки "седло"</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Точка, которую окружают замкнутые фазовые траектории (предельные циклы).</li> <li>2) Особая точка, соответствующая неустойчивому состоянию равновесия.</li> <li>3) Особая точка, через которую проходят фазовые траектории.</li> <li>4) Особая точка, которая является асимптотической для фазовых траекторий.</li> </ol>	
5.	<p>(семестр 7)</p> <p>Выберите определение особой точки "узел"</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Особая точка, которая является асимптотической для фазовых траекторий.</li> <li>2) Точка, которую окружают замкнутые фазовые траектории (предельные циклы).</li> <li>3) Особая точка, через которую проходят фазовые траектории.</li> <li>4) Особая точка, соответствующая неустойчивому состоянию равновесия.</li> </ol>	
6.	<p>(семестр 7)</p> <p>Выберите определение особой точки "фокус (спираль)"</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Точка, которую окружают замкнутые фазовые траектории (предельные циклы).</li> <li>2) Особая точка, соответствующая неустойчивому состоянию равновесия.</li> <li>3) Особая точка, которая является асимптотической для фазовых траекторий.</li> <li>4) Особая точка, через которую проходят фазовые траектории.</li> </ol>	
7.	<p>(семестр 7)</p>	

	<p>Выберите определение особой точки "центр"</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Точка, которую окружают замкнутые фазовые траектории (предельные циклы).</li> <li>2) Особая точка, которая является асимптотической для фазовых траекторий.</li> <li>3) Особая точка, соответствующая неустойчивому состоянию равновесия.</li> <li>4) Особая точка, через которую проходят фазовые траектории.</li> </ol>	
8.	<p>(семестр 5) Какие эффекты вызывает увеличение дифференциального коэффициента в ПИД- регуляторе?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Уменьшение перерегулирования</li> <li>2) Рост времени нарастания и статической ошибки, уменьшение перерегулирования</li> <li>3) Уменьшение времени нарастания и статической ошибки, рост перерегулирования</li> <li>4) Уменьшение времени нарастания, рост статической ошибки и перерегулирования</li> </ol>	УК-1.В.2
9.	<p>(семестр 7) В чем заключается достоинство изображения фазовых траекторий на плоскости?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) В виде единого фазового портрета представляется вся совокупность возможных движений в системе управления.</li> <li>2) При помощи фазового портрета можно наблюдать за движением системы в рабочей точке (0,0).</li> <li>3) При помощи фазового портрета можно наблюдать за движением системы в одной рабочей точке системы.</li> </ol>	УК-2.У.3
10.	<p>(семестр 5) Амплитудной частотной характеристикой является:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) модуль частотной передаточной функции</li> <li>2) аргумент частотной передаточной функции</li> <li>3) вещественная часть частотной передаточной функции</li> <li>4) мнимая часть частотной передаточной функции</li> </ol>	ОПК-1.У.1
11.	<p>(семестр 5) Как называется переходный процесс без перерегулирования?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) апериодический</li> <li>2) колебательный</li> <li>3) неустойчивый</li> <li>4) астатический</li> </ol>	ОПК-1.В.1
12.	<p>(семестр 5) К каким последствиям приводит введение отрицательной обратной связи?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Уменьшаются коэффициент усиления и чувствительность системы</li> <li>2) Увеличиваются коэффициент усиления и чувствительность системы</li> <li>3) Коэффициент усиления увеличивается, а чувствительность уменьшается</li> <li>4) Коэффициент усиления уменьшается, а чувствительность увеличивается</li> </ol>	ОПК-2.В.1
13.	<p>(семестр 5) В каком бытовом приборе используется принцип управления с</p>	ОПК-3.3.1

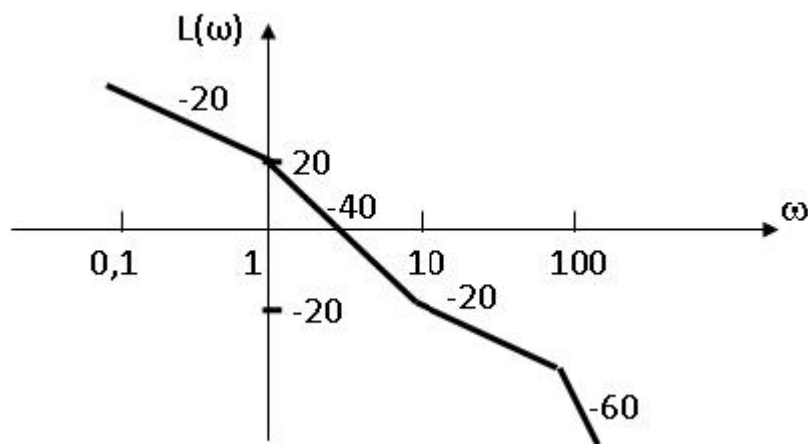
	<p>обратной связью?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Холодильник</li> <li>2) Вентилятор</li> <li>3) Микроволновая печь</li> <li>4) Кофеварка</li> </ol>	
14.	<p>(семестр 5) Единичная импульсная функция описывается формулой:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>x(t) = \begin{cases} 0, &amp; t \neq 0 \\ \infty, &amp; t = 0 \end{cases}</math></li> <li>2) <math>x(t) = \begin{cases} \infty, &amp; t \neq 0 \\ 1, &amp; t = 0 \end{cases}</math></li> <li>3) <math>x(t) = \begin{cases} 0, &amp; t \leq 0 \\ 1, &amp; t &gt; 0 \end{cases}</math></li> <li>4) <math>x(t) = \begin{cases} 1, &amp; t \leq 0 \\ 0, &amp; t &gt; 0 \end{cases}</math></li> </ol>	
15.	<p>(семестр 5) Единичная ступенчатая функция описывается формулой:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>x(t) = \begin{cases} 0, &amp; t \leq 0 \\ 1, &amp; t &gt; 0 \end{cases}</math></li> <li>2) <math>x(t) = \begin{cases} \infty, &amp; t \leq 0 \\ 0, &amp; t &gt; 0 \end{cases}</math></li> <li>3) <math>x(t) = \begin{cases} 0, &amp; t \leq 0 \\ \infty, &amp; t &gt; 0 \end{cases}</math></li> <li>4) <math>x(t) = \begin{cases} 1, &amp; t \leq 0 \\ 0, &amp; t &gt; 0 \end{cases}</math></li> </ol>	
16.	<p>(семестр 5) В каком случае замкнутая система будет устойчива при единственном достижении ЛФЧХ значения <math>-\pi</math>?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) при достижении ЛФЧХ значения <math>-\pi</math> ЛАЧХ будет отрицательной</li> <li>2) при достижении ЛФЧХ значения <math>+\pi</math> ЛАЧХ будет отрицательной</li> <li>3) при достижении ЛФЧХ значения <math>-\pi</math> ЛАЧХ будет положительной</li> <li>4) при достижении ЛФЧХ значения <math>+\pi</math> ЛАЧХ будет положительной</li> </ol>	ОПК-3.В.1
17.	<p>(семестр 5) Если динамика системы описывается дифференциальными уравнениями, коэффициенты которых меняются со временем, то такую систему называют:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) нестационарной</li> <li>2) цифровой</li> <li>3) нелинейной</li> <li>4) дискретной</li> </ol>	
18.	<p>(семестр 6) Какая матрица при описании объекта в пространстве состояний может быть нулевой?</p>	

	<ul style="list-style-type: none"> <li>1) A</li> <li>2) C</li> <li>3) D</li> <li>4) B</li> </ul>	
19.	<p>(семестр 6) Какая матрица влияет на устойчивость системы?</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1) A</li> <li>2) B</li> <li>3) C</li> <li>4) D</li> </ul>	
20.	<p>(семестр 6) Укажите верное утверждение:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1) Разным передаточным функциям может соответствовать одна и та же модель в пространстве состояния.</li> <li>2) Разным моделям в пространстве состояния может соответствовать одна и та же передаточная функция.</li> <li>3) Одной передаточной функции может соответствовать только одна модель в пространстве состояний</li> <li>4) Одной модели в пространстве состояний может соответствовать несколько вариантов передаточной функции.</li> </ul>	
21.	<p>(семестр 6) Какие матричные преобразования называют преобразованиями подобия?</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1) Такие преобразования, которые не изменяют модель состояния, но изменяют соотношение между входом и выходом.</li> <li>2) Такие преобразования, которые не изменяют порядок системы</li> <li>3) Такие преобразования, которые изменяют модель состояния, но не изменяют соотношение между входом и выходом</li> <li>4) Такие преобразования, которые не изменяют матрицу выхода C.</li> </ul>	
22.	<p>(семестр 6) В чем заключается цель модального синтеза системы управления?</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1) В обеспечении заданного расположения полюсов разомкнутой системы.</li> <li>2) В обеспечении заданного расположения полюсов замкнутой системы.</li> <li>3) В обеспечении заданного состояния системы.</li> <li>4) В поиске оптимального управления для перемещения системы в заданное состояние</li> </ul>	
23.	<p>(семестр 5) В каком случае система имеет склонность к колебаниям?</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1) Характеристическое уравнение содержит комплексные корни</li> <li>2) Характеристическое уравнение содержит только вещественные корни</li> <li>3) Система неустойчива</li> <li>4) Характеристическое уравнение содержит только комплексные корни</li> </ul>	ОПК-4.3.1
24.	<p>(семестр 5)</p>	

	<p>Выходной сигнал будет монотонно возрастать, если ступенчатый входной сигнал подать на звено с передаточной функцией:</p> <p>1) <math>W = \frac{k}{s}</math></p> <p>2) <math>W = \frac{k}{s^2 + 0,02s + 1}</math></p> <p>3) <math>W = \frac{k}{s^2 + 1}</math></p> <p>4) <math>W = ks</math></p>	
25.	<p>(семестр 5)</p> <p>Дано дифференциальное уравнение <math>\frac{d^2 y}{dt^2} + \frac{3dy}{dt} + y = \frac{10dx}{dt}</math>, какая передаточная функция ему соответствует?</p> <p>1) <math>W = \frac{10s}{s^2 + 3s + 1}</math></p> <p>2) <math>W = \frac{10s^2}{s^2 + 3s + 1}</math></p> <p>3) <math>W = \frac{10}{s^2 + 3s + 1}</math></p> <p>4) <math>W = \frac{10}{3s^2 + s + 1}</math></p>	
26.	<p>(семестр 5)</p> <p>Дано дифференциальное уравнение <math>\frac{d^2 y}{dt^2} + \frac{3dy}{dt} + y = 10x</math>, какая передаточная функция ему соответствует?</p> <p>1) <math>W = \frac{10s}{s^2 + 3s + 1}</math></p> <p>2) <math>W = \frac{10s^2}{s^2 + 3s + 1}</math></p> <p>3) <math>W = \frac{10}{s^2 + 3s + 1}</math></p> <p>4) <math>W = \frac{10}{3s^2 + s + 1}</math></p>	
27.	<p>(семестр 5)</p> <p>Если <math>\eta</math> – степень устойчивости системы, то время переходного процесса можно оценить по формуле:</p> <p>1) <math>t \approx \frac{3}{\eta}</math></p> <p>2) <math>t \approx \frac{1}{\eta}</math></p> <p>3) <math>t \approx 2\eta</math></p> <p>4) <math>t \approx 5\eta</math></p>	
28.	<p>(семестр 5)</p> <p>Если ЛАЧХ и ЛФЧХ звена представляют собой горизонтальные прямые, то это звено:</p> <p>1) пропорциональное</p> <p>2) интегрирующее</p>	

	<p>3) дифференцирующее 4) аperiodическое первого порядка</p>	
29.	<p>(семестр 6)</p> <p>Дано описание нелинейной системы <math>\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2 = f_1 \\ \dot{x}_2 = -x_1x_2 - x_2 + u = f_2 \end{cases}</math></p> <p>Какой будет матрица <math>A</math> при линеаризации в рабочей точке <math>X(0)=[-1 \ 1]</math>?</p> <p>1) <math>A = \begin{bmatrix} 0 &amp; 1 \\ -1 &amp; 0 \end{bmatrix}</math></p> <p>2) <math>A = \begin{bmatrix} 0 &amp; 1 \\ 1 &amp; 0 \end{bmatrix}</math></p> <p>3) <math>A = \begin{bmatrix} 0 &amp; 1 \\ 0 &amp; 1 \end{bmatrix}</math></p>	
30.	<p>(семестр 6)</p> <p>Дано описание нелинейной системы <math>\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2 + u = f_1 \\ \dot{x}_2 = -x_1x_2 - x_2 + 2u = f_2 \end{cases}</math></p> <p>Какой будет матрица <math>B</math> при линеаризации в рабочей точке <math>X(0)=[-2 \ 1]</math>?</p> <p>1) <math>B = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}</math></p> <p>2) <math>B = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}</math></p> <p>3) <math>B = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}</math></p> <p>4) <math>B = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix}</math></p>	
31.	<p>(семестр 5)</p> <p>В устойчивой системе самое большое отношение мнимой части характеристического корня к его действительной части характеризует:</p> <p>1) колебательность 2) статическую точность 3) запас устойчивости по фазе 4) быстродействие</p>	ОПК-9.У.1
32.	<p>(семестр 5)</p> <p>Имеется график асимптотической ЛАХ.</p>	





Какая передаточная функция ему соответствует?

- 1)  $W(s) = \frac{0,1s + 1}{s(s + 1)(0,01s + 1)^2}$
- 2)  $W(s) = 10 \cdot \frac{0,1s + 1}{s^2(s + 1)(0,01s + 1)^2}$
- 3)  $W(s) = 10 \cdot \frac{0,01s + 1}{s^2(s + 1)(0,01s + 1)}$
- 4)  $W(s) = 100 \cdot \frac{0,1s + 1}{s(s + 1)(0,01s + 1)}$

33.	<p>(семестр 5) Если на вход линейной динамической системы подать гармоническое воздействие, то выходной сигнал будет представлять собой:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) гармоническую функцию той же частоты, но с измененной амплитудой и фазой</li> <li>2) гармоническую функцию, но с измененной частотой, амплитудой и фазой</li> <li>3) гармоническую функцию с той же амплитудой, но с измененной частотой и фазой</li> <li>4) гармоническую функцию с той же фазой, но с измененной амплитудой и частотой</li> </ol>	ОПК-9.В.1
34.	<p>(семестр 5) Если у инерционного звена уменьшить постоянную времени Т до нуля, звено преобразуется в:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) пропорциональное</li> <li>2) интегрирующее</li> <li>3) дифференцирующее</li> <li>4) апериодическое первого порядка</li> <li>5) консервативное</li> </ol>	ПК-2.У.1
35.	<p>(семестр 6) По какой формуле можно вычислить матрицу <math>\Phi(s)</math>?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>\Phi(s) = (sI - A)^{-n}</math></li> <li>2) <math>\Phi(s) = (sA - B)^{-1}</math></li> <li>3) <math>\Phi(s) = (sI - 1)^{-1}</math></li> <li>4) <math>\Phi(s) = (sI - A)^{-1}</math></li> </ol>	

36.	<p>(семестр 6) Управляемость системы описывается условием:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} A &amp; BA &amp; B^2A &amp; \dots &amp; B^{n-1}A \end{bmatrix} = n</math></li> <li>2) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} B &amp; AB &amp; A^2B &amp; \dots &amp; A^{n-1}B \end{bmatrix} = n</math></li> <li>3) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} A &amp; CA &amp; CA^2 &amp; \dots &amp; CA^{n-1} \end{bmatrix}^T = n</math></li> <li>4) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} A &amp; AC &amp; AC^2 &amp; \dots &amp; AC^{n-1} \end{bmatrix}^T = n</math></li> </ol>	
37.	<p>(семестр 6) Наблюдаемость системы описывается условием:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} A &amp; BA &amp; B^2A &amp; \dots &amp; B^{n-1}A \end{bmatrix} = n</math></li> <li>2) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} B &amp; AB &amp; A^2B &amp; \dots &amp; A^{n-1}B \end{bmatrix} = n</math></li> <li>3) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} A &amp; CA &amp; CA^2 &amp; \dots &amp; CA^{n-1} \end{bmatrix}^T = n</math></li> <li>4) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} A &amp; AC &amp; AC^2 &amp; \dots &amp; AC^{n-1} \end{bmatrix}^T = n</math></li> </ol>	
38.	<p>(семестр 6) Идентифицируемость системы описывается условием:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} A &amp; BA &amp; B^2A &amp; \dots &amp; B^{n-1}A \end{bmatrix} = n</math></li> <li>2) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} X_0 &amp; AX_0 &amp; A^2X_0 &amp; \dots &amp; A^{n-1}X_0 \end{bmatrix} = n</math></li> <li>3) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} A &amp; CA &amp; CA^2 &amp; \dots &amp; CA^{n-1} \end{bmatrix}^T = n</math></li> <li>4) <math>\text{rank} \begin{bmatrix} A &amp; AC &amp; AC^2 &amp; \dots &amp; AC^{n-1} \end{bmatrix}^T = n</math></li> </ol>	
39.	<p>(семестр 6) Какая из следующих систем не является управляемой?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>A = \begin{bmatrix} 0 &amp; 1 \\ 0 &amp; -2 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix}; C = [1 \ 1].</math></li> <li>2) <math>A = \begin{bmatrix} 0 &amp; 1 \\ 1 &amp; -2 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}; C = [1 \ 0].</math></li> <li>3) <math>A = \begin{bmatrix} -2 &amp; 0 \\ 0 &amp; -2 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}; C = [0 \ 1].</math></li> <li>4) <math>A = \begin{bmatrix} 2 &amp; 1 \\ 2 &amp; -2 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}; C = [1 \ 1].</math></li> </ol>	
40.	<p>(семестр 6) Какая из следующих систем не является наблюдаемой?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>A = \begin{bmatrix} 0 &amp; 1 \\ 0 &amp; -2 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix}; C = [1 \ 1].</math></li> <li>2) <math>A = \begin{bmatrix} 0 &amp; 1 \\ 1 &amp; -2 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}; C = [1 \ 0].</math></li> <li>3) <math>A = \begin{bmatrix} -2 &amp; 0 \\ 0 &amp; -2 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}; C = [0 \ 1].</math></li> <li>4) <math>A = \begin{bmatrix} 2 &amp; 1 \\ 2 &amp; -2 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}; C = [1 \ 1].</math></li> </ol>	
41.	(семестр 5)	ПК-6.3.1

	<p>Для параллельного соединения <math>N</math> динамических звеньев справедлива формула:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>W(s) = \sum_{i=1}^N W_i(s)</math></li> <li>2) <math>W(s) = \prod_{i=1}^N W_i(s)</math></li> <li>3) <math>W(s) = \frac{1}{N} \prod_{i=1}^N W_i(s)</math></li> <li>4) <math>W(s) = N \sum_{i=1}^N W_i(s)</math></li> </ol>	
42.	<p>(семестр 5) Для последовательного соединения <math>N</math> динамических звеньев справедлива формула:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) <math>W(s) = \sum_{i=1}^N W_i(s)</math></li> <li>2) <math>W(s) = \prod_{i=1}^N W_i(s)</math></li> <li>3) <math>W(s) = \frac{1}{N} \prod_{i=1}^N W_i(s)</math></li> <li>4) <math>W(s) = N \sum_{i=1}^N W_i(s)</math></li> </ol>	
43.	<p>(семестр 5) Единицы измерения функции <math>L(\omega)</math> по оси ординат ЛАЧХ?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) децибелы</li> <li>2) ангстремы</li> <li>3) октавы</li> <li>4) градусы</li> <li>5) декады</li> </ol>	
44.	<p>(семестр 5) Для какого устройства были созданы первые автоматические регуляторы?</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Паровая машина</li> <li>2) Аэроплан</li> <li>3) Дирижабль</li> <li>4) Паровоз</li> </ol>	ПК-6.У.1

Перечень тем контрольных работ по дисциплине обучающихся заочной формы обучения, представлены в таблице 19.

Таблица 19 – Перечень контрольных работ

№ п/п	Перечень контрольных работ
	Не предусмотрено

10.4. Методические материалы, определяющие процедуры оценивания индикаторов, характеризующих этапы формирования компетенций, содержатся в локальных нормативных актах ГУАП, регламентирующих порядок и процедуру проведения текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся ГУАП.

11. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

11.1. Методические указания для обучающихся по освоению лекционного материала.

Основное назначение лекционного материала – логически стройное, системное, глубокое и ясное изложение учебного материала. Назначение современной лекции в

рамках дисциплины не в том, чтобы получить всю информацию по теме, а в освоении фундаментальных проблем дисциплины, методов научного познания, новейших достижений научной мысли. В учебном процессе лекция выполняет методологическую, организационную и информационную функции. Лекция раскрывает понятийный аппарат конкретной области знания, её проблемы, дает цельное представление о дисциплине, показывает взаимосвязь с другими дисциплинами.

Планируемые результаты при освоении обучающимися лекционного материала:

- получение современных, целостных, взаимосвязанных знаний, уровень которых определяется целевой установкой к каждой конкретной теме;
- получение опыта творческой работы совместно с преподавателем;
- развитие профессионально-деловых качеств, любви к предмету и самостоятельного творческого мышления.
- появление необходимого интереса, необходимого для самостоятельной работы;
- получение знаний о современном уровне развития науки и техники и о прогнозе их развития на ближайшие годы;
- научиться методически обрабатывать материал (выделять главные мысли и положения, приходить к конкретным выводам, повторять их в различных формулировках);
- получение точного понимания всех необходимых терминов и понятий.

Лекционный материал может сопровождаться демонстрацией слайдов и использованием раздаточного материала при проведении коротких дискуссий об особенностях применения отдельных тематик по дисциплине.

Структура предоставления лекционного материала:

- Методы и средства ТАУ, связь с задачами реального мира;
- Разделы ТАУ, классификация решаемых задач и соответствующих им моделей;
- Классическая ТАУ, использование аппарата передаточных функций;
- Современная ТАУ, методы линейной алгебры;
- Нелинейные системы, особенности описания, методы анализа и синтеза.

## 11.2. Методические указания для обучающихся по прохождению практических занятий

Практическое занятие является одной из основных форм организации учебного процесса, заключающаяся в выполнении обучающимися под руководством преподавателя комплекса учебных заданий с целью усвоения научно-теоретических основ учебной дисциплины, приобретения умений и навыков, опыта творческой деятельности.

Целью практического занятия для обучающегося является привитие обучающимся умений и навыков практической деятельности по изучаемой дисциплине.

Планируемые результаты при освоении обучающимися практических занятий:

- закрепление, углубление, расширение и детализация знаний при решении конкретных задач;
- развитие познавательных способностей, самостоятельности мышления, творческой активности;
- овладение новыми методами и методиками изучения конкретной учебной дисциплины;
- выработка способности логического осмысления полученных знаний для выполнения заданий;
- обеспечение рационального сочетания коллективной и индивидуальной форм обучения.

Требования к проведению практических занятий

Методические указания и требования к проведению практических занятий приведены в следующих источниках:

1. Теория автоматического управления : практикум. ч. 1 / М. В. Бураков ; С.-Петербург. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения. - Электрон. текстовые дан. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2016. - 76 с.

Теория автоматического управления : практикум. ч. 2 / М. В. Бураков ; С.-Петербург. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения. - Электрон. текстовые дан. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2017. - 67 с.

11.3. Методические указания для обучающихся по выполнению лабораторных работ

В ходе выполнения лабораторных работ обучающийся должен углубить и закрепить знания, практические навыки, овладеть современной методикой и техникой эксперимента в соответствии с квалификационной характеристикой обучающегося. Выполнение лабораторных работ состоит из экспериментально-практической, расчетно-аналитической частей и контрольных мероприятий.

Выполнение лабораторных работ обучающимся является неотъемлемой частью изучения дисциплины, определяемой учебным планом, и относится к средствам, обеспечивающим решение следующих основных задач обучающегося:

- приобретение навыков исследования процессов, явлений и объектов, изучаемых в рамках данной дисциплины;
- закрепление, развитие и детализация теоретических знаний, полученных на лекциях;
- получение новой информации по изучаемой дисциплине;
- приобретение навыков самостоятельной работы с лабораторным оборудованием и приборами.

Задания и требования к проведению лабораторных работ приведены в следующих источниках:

1. Теория автоматического управления : методические указания к выполнению лабораторных работ № 1-9 / С.-Петербург. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения ; сост.: М. В. Бураков, Т. Г. Полякова, А. В. Подзорова. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2006. - 62 с.

2. Теория автоматического управления : методические указания по выполнению лабораторных работ № 1 - 4 / С.-Петербург. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения ; сост. М. В. Бураков. - Электрон. текстовые дан. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2016. - 26 с.

3. Теория автоматического управления. Нелинейные системы : методические указания к выполнению лабораторных работ / С.-Петербург. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения ; сост. М. В. Бураков. - Электрон. текстовые дан. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2018. - 48 с.

#### Структура и форма отчета о лабораторной работе

Отчет о лабораторной работе имеет форму гипертекстового документа, содержащего задание на лабораторную работу, краткие теоретические сведения по теме работы, описание схем и алгоритмов, использованных при выполнении работы, результаты вычислительных экспериментов в виде графиков (диаграмм), а также выводы по итогам проделанной работы.

#### Требования к оформлению отчета о лабораторной работе

Отчет должен содержать титульный лист, а его содержание должно быть оформлено согласно ГОСТ 7.32 – 2017.

Нормативная документация, необходимая для оформления, приведена на электронном ресурсе ГУАП: <https://guap.ru/standart/doc>

11.4. Методические указания для обучающихся по прохождению курсового проектирования/выполнения курсовой работы

Курсовой проект/ работа проводится с целью формирования у обучающихся опыта комплексного решения конкретных задач профессиональной деятельности.

Курсовой проект/ работа позволяет обучающемуся: применить и структурировать теоретические знания, полученные в ходе изучения дисциплины.

#### Структура пояснительной записки курсового проекта/ работы

Методические указания к курсовой работе приведены в источнике:

1. Синтез модального регулятора с наблюдающим устройством : методические указания для курсового и дипломного проектирования / С.-Петербург. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения ; сост. М. В. Бураков. - Электрон. текстовые дан. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2015. - 51 с.

Отчет должен содержать титульный лист, а его содержание должно быть оформлено согласно ГОСТ 7.32 – 2017.

#### Требования к оформлению пояснительной записки курсового проекта/ работы

Нормативная документация, необходимая для оформления, приведена на электронном ресурсе ГУАП: <https://guap.ru/standart/doc>

11.5. Методические указания для обучающихся по прохождению самостоятельной работы

В ходе выполнения самостоятельной работы, обучающийся выполняет работу по заданию и при методическом руководстве преподавателя, но без его непосредственного участия.

Для обучающихся по заочной форме обучения, самостоятельная работа может включать в себя контрольную работу.

В процессе выполнения самостоятельной работы, у обучающегося формируется целесообразное планирование рабочего времени, которое позволяет им развивать умения и навыки в усвоении и систематизации приобретаемых знаний, обеспечивает высокий уровень успеваемости в период обучения, помогает получить навыки повышения профессионального уровня.

Методическими материалами, направляющими самостоятельную работу обучающихся являются:

- учебно-методический материал по дисциплине;
- методические указания по выполнению контрольных работ (для обучающихся по заочной форме обучения).

11.6. Методические указания для обучающихся по прохождению текущего контроля успеваемости.

Текущий контроль успеваемости предусматривает контроль качества знаний обучающихся, осуществляемого в течение семестра с целью оценивания хода освоения дисциплины.

Текущий контроль успеваемости студентов проводится путем мониторинга результатов выполнения лабораторных работ, контрольными вопросами на защите практических и лабораторных работ, путем получения обратной связи во время проведения лекций.

Своевременная сдача отчетов по лабораторным и практическим заданиям и положительный результат на защите этих работ может учитываться при проведении промежуточной аттестации.

11.7. Методические указания для обучающихся по прохождению промежуточной аттестации.

Промежуточная аттестация обучающихся предусматривает оценивание промежуточных и окончательных результатов обучения по дисциплине. Она включает в себя:

– экзамен – форма оценки знаний, полученных обучающимся в процессе изучения всей дисциплины или ее части, навыков самостоятельной работы, способности применять их для решения практических задач. Экзамен, как правило, проводится в период экзаменационной сессии и завершается аттестационной оценкой «отлично», «хорошо», «удовлетворительно», «неудовлетворительно».

– зачет – это форма оценки знаний, полученных обучающимся в ходе изучения учебной дисциплины в целом или промежуточная (по окончании семестра) оценка знаний обучающимся по отдельным разделам дисциплины с аттестационной оценкой «зачтено» или «не зачтено».

Промежуточная аттестация проводится по ФОС, приведенному в п.10.3 данной рабочей программы дисциплины.

Лист внесения изменений в рабочую программу дисциплины

Дата внесения изменений и дополнений. Подпись внесшего изменения	Содержание изменений и дополнений	Дата и № протокола заседания кафедры	Подпись зав. кафедрой