

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

Кафедра № 13

УТВЕРЖДАЮ
Ответственный за образовательную
программу

Ст. преподаватель

(должность, уч. степень, звание)

Н.И. Ускова

(инициалы, фамилия)

(подпись)

«21» апреля 2025 г

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

«Системы управления полетом космических аппаратов»
(Наименование дисциплины)

Код направления подготовки/ специальности	25.03.01
Наименование направления подготовки/ специальности	Техническая эксплуатация летательных аппаратов и двигателей
Наименование направленности	Эксплуатация и испытания авиационной и космической техники
Форма обучения	очная
Год приема	2025

Лист согласования рабочей программы дисциплины

Программу составил (а)

доцент, к.т.н., доцент
(должность, уч. степень, звание)

(подпись, дата)

Ю.А.Кузьмичев
(инициалы, фамилия)

Программа одобрена на заседании кафедры № 13

«21» апреля 2025 г, протокол № 9

Заведующий кафедрой № 13

к.т.н.
(уч. степень, звание)

(подпись, дата)

Н.А. Овчинникова
(инициалы, фамилия)

Заместитель директора института №1 по методической работе

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

(подпись, дата)

В.Е. Таратун
(инициалы, фамилия)

Аннотация

Дисциплина «Системы управления полетом космических аппаратов» входит в образовательную программу высшего образования – программу бакалавриата по направлению подготовки/ специальности 25.03.01 «Техническая эксплуатация летательных аппаратов и двигателей» направленности «Эксплуатация и испытания авиационной и космической техники». Дисциплина реализуется кафедрой «№13».

Дисциплина нацелена на формирование у выпускника следующих компетенций:

ПК-3 «Способен осуществлять поиск и устранение причин отказов и повреждений авиационной техники»

Содержание дисциплины охватывает круг вопросов, связанных с исследованиями и разработками, направленными на улучшение эксплуатационно-технических характеристик систем управления космическими аппаратами, повышение эффективности системы технической эксплуатации, совершенствование нормативно-технической документации и информационной базы, в том числе в научно-исследовательских институтах.

Преподавание дисциплины предусматривает следующие формы организации учебного процесса: лекции, лабораторные работы, самостоятельная работа обучающегося.

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

Общая трудоемкость освоения дисциплины составляет 2 зачетные единицы, 72 часа.

Язык обучения по дисциплине «русский».

1. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине

1.1. Целью преподавания дисциплины является наделение студентов компетенциями связанными с исследования и разработками, направленными на улучшение эксплуатационно-технических характеристик систем управления космическими аппаратами, повышение эффективности системы технической эксплуатации, совершенствование нормативно-технической документации и информационной базы. Необходимо обращать внимание на связь технических характеристик систем управления с эффективностью применения КА.

1.2. Дисциплина входит в состав части, формируемой участниками образовательных отношений, 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
Профессиональные компетенции	ПК-3 Способен осуществлять поиск и устранение причин отказов и повреждений авиационной техники	ПК-3.3.2 знать методы оценивания эффективности и надежности применяемых методов устранения повреждений и отказов авиационной техники и их причин ПК-3.У.1 уметь осуществлять поиск и устранение отказов и повреждений авиационной техники и их причин ПК-3.В.1 владеть технологиями поиска и устранения отказов и повреждений авиационной техники и методами выявления их причин

2. Место дисциплины в структуре ОП

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

- Физика,
- Динамика полета,
- Автоматика и управление,
- Гироскопические приборы и системы,
- Автоматизация инженерных расчетов.
- Основы теории управления.
- Основы конструкции космических аппаратов.

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

- Системы автоматического управления летательных аппаратов и их силовых установок,
- Система сбора и обработки полетной информации,
- Надежность приборов и систем,
- Технические средства навигации и управления движением.

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
		№6
1	2	3
Общая трудоемкость дисциплины, ЗЕ/ (час)	2/ 72	2/ 72
Из них часов практической подготовки	17	17
Аудиторные занятия, всего час.	34	34
в том числе:		
лекции (Л), (час)	17	17
практические/семинарские занятия (ПЗ), (час)		
лабораторные работы (ЛР), (час)	17	17
курсовой проект (работа) (КП, КР), (час)		
экзамен, (час)		
Самостоятельная работа, всего (час)	38	38
Вид промежуточной аттестации: зачет, дифф. зачет, экзамен (Зачет, Дифф. зач, Экз.**)	Зачет	Зачет

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)
Семестр 6					
Раздел 1. Общие сведения о системах управления КА. Тема 1.1 Общая структура КА. Тема 1.2 Особенности управляемого движения КА. Тема 1.3 Структура и состав бортового комплекса управления КА.	2				2
Раздел 2. Измерительные устройства систем управления полётом КА. Тема 2.1 Измерители параметров движения КА. Тема 2.2 Методы автономной навигации.	2				4

Раздел 3. Системы управления угловым движением КА. Тема 3.1 Общие сведения о системе управления угловым движением (СУУД) КА. Тема 3.2 Общая функциональная схема СУУД КА. Тема 3.3 Характеристики элементов СУУД КА. Тема 3.4 Алгоритмы управления СУУД с управляемыми реактивными двигателями (УРД). Тема 3.5 Алгоритмы работы СУУД с двигателями маховиками. Тема 3.6 Алгоритмы работы СУУД с силовыми гироскопами	7		10		14
Раздел 4. Системы управления движением центра масс КА. Тема 4.1 Системы управления манёвром КА. Тема 4.2 Системы управления сближением. Тема 4.3 Системы управления снижением.	4		5		10
Раздел 5. Общие сведения о бортовых цифровых управляющих комплексах (БЦУК) КА. Состав и назначение средств бортового цифрового управляющего комплекса (БЦУК). Состав аппаратных средств БЦУК. Основные характеристики бортовых цифровых вычислительных машин (БЦВМ).	2		2		8
Итого в семестре:	17		17		38
Итого	17	0	17	0	38

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	Раздел 1. Общие сведения о системах управления КА. Тема 1.1 Общая структура КА. Характеристика дисциплины, предмет и задачи дисциплины, порядок изучения и особенности. Значение дисциплины для практической работы. Краткий исторический очерк. Особенности среды, виды управляемого движения КА. Классификация КА и общая схема построения. Тема 1.2 Особенности управляемого движения КА. Общая структура и задачи систем управления полетом КА. Принципы управления, используемые в СУ КА. Классификация систем управления движением и навигации. Тема 1.3 Структура и состав бортового комплекса управления КА.

	Место системы управления движением и навигацией в общей автоматизированной системе управления КА. Задачи и состав системы управления движением и навигацией. Назначение и состав бортового комплекса управления. Системы координат, используемые при управлении движением КА
2	Раздел 2. Измерительные устройства систем управления полётом КА. Тема 2.1 Измерители параметров движения КА. Принцип действия, физические основы, измерительных устройств инерциального типа. Требования, предъявляемые к измерительным устройствам КА. Тема 2.2 Методы автономной навигации. Принципы построения инерциальных систем навигации. Основы работы автономных и спутниковых систем навигации Тема 2.3 Источники навигационной информации в космическом пространстве. Акселерометры и гироскопические устройства. Построители ИК – вертикали, солнечные датчики, датчики наличия Земли. Радиотехнические устройства
3	Раздел 3. Системы управления угловым движением КА. Тема 3.1 Общие сведения о системе управления угловым движением (СУУД) КА. Назначение, принцип действия СУУД. Основные требования к СУУД. Тема 3.2 Общая функциональная схема СУУД КА. Уравнения углового движения. Типовая структура СУУД. Возмущения, способы создания управляющих сил и моментов. Тема 3.3 Характеристики элементов СУУД КА. Характеристики измерительных устройств СУУД. Режимы работы управляющих органов. Тема 3.4 Алгоритмы управления СУУД с управляемыми реактивными двигателями (УРД). Методы исследования СУУД. Нелинейный закон управления. Переходные и установившиеся процессы в системах с релейными характеристиками датчиков. СУУД с линейными датчиками угла и угловой скорости. Тема 3.5 Алгоритмы работы СУУД с двигателями маховиками. Принцип работы СУУД с двигателями маховиками. Выбор закона управления в системе ориентации с двигателями маховиками. Тема 3.6 Алгоритмы работы СУУД с силовыми гироскопами. Принцип работы систем ориентации с гироскопическими управляющими органами. Характеристики устойчивости и точности систем ориентации с гироскопическими управляющими органами.
4	Раздел 4. Системы управления движением центра масс КА.

	Тема 4.1 Системы управления манёвром КА. Виды маневров, программа управления, структура системы управления маневром. Система отработки программных уставок. Система управления импульсом. Система стабилизации. Тема 4.2 Системы управления сближением. Цели и методы сближения по свободным траекториям и по линии визирования (метод параллельного сближения). Управление на этапе дальнего и ближнего сближения. Аппаратурная реализация системы управления сближением. Тема 4.3 Системы управления снижением. Особенности управления снижением, требования к траекториям. Способы создания управляющих сил. Принципы программного и терминального наведения. Аппаратурная реализация системы управления снижением.
5	Раздел 5. Общие сведения о бортовых цифровых управляющих комплексах (БЦУК) КА. Состав и назначение средств бортового цифрового управляющего комплекса (БЦУК). Состав аппаратных средств БЦУК. Основные характеристики бортовых цифровых вычислительных машин (БЦВМ).

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
Учебным планом не предусмотрено					
Всего					

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 6				
1	Исследование системы угловой стабилизации КА с релейными датчиками	4	4	3
2	Исследование системы угловой стабилизации КА с линейными датчиками	4	4	3
3	Изучение и расчет параметров системы управления сближением КА	4	4	4
4	Изучение и расчет параметров системы	3	3	4

	управления снижением			
5	Изучение и расчет влияния чистого запаздывания на устойчивость системы управления КА	2	2	5
Всего		17	17	

4.5. Курсовое проектирование/ выполнение курсовой работы
Учебным планом не предусмотрено

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 6, час
1	2	3
Изучение теоретического материала дисциплины (ТО)	20	20
Курсовое проектирование (КП, КР)		
Расчетно-графические задания (РГЗ)		
Выполнение реферата (Р)		
Подготовка к текущему контролю успеваемости (ТКУ)	5	5
Домашнее задание (ДЗ)	8	8
Контрольные работы заочников (КРЗ)		
Подготовка к промежуточной аттестации (ПА)	5	5
Всего:	38	38

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)
531 Л 84	Прикладная теория гироскопов [Текст] : учебник / Д. П. Лукьянов, В. Я. Распопов, Ю. В. Филатов ; Концерн "ЦНИИ "Электроприбор". - СПб. : Изд-во ЦНИИ "Электроприбор", 2015. - 316 с. : рис. - Библиогр. в конце глав, с. 312	15
629.7 М 59	Микросистемы ориентации беспилотных летательных аппаратов	6

	[Текст] / Р. В. Алалуев [и др.] ; ред. В. Я. Распопов. - М. : Машиностроение, 2011. - 184 с.	
681.2 Р 24	Микромеханические приборы [Текст] : учебное пособие / В. Я. Распопов. - М. : Машиностроение, 2007. - 400 с. : рис., табл. - Библиогр.: с. 394 - 396. - Предм. указ.: с. 397 - 399.	7
629.7 С28	Механика гироскопических систем [Текст] : учебное пособие для вузов / Л. А. Северов. - учеб. изд. - М. : Изд-во МАИ, 1996. - 212 с. : рис. - Библиогр. : с. 201	55

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
http://lib.aanet.ru/jirbis2/	Общая теория систем ориентации [Электронный ресурс] : методические указания к выполнению лабораторных работ / Ленингр. ин-т авиац. приборостроения ; сост. Г. Н. Кудряшов, А. В. Сазонов, С. Ф. Скорина. - Электрон. текстовые дан. - Л. : Изд-во ЛИАП, 1988. - 36 с.
http://lib.aanet.ru/jirbis2/	Исследование азимутального гироскопа направления (гироагрегата ГА-6) [Электронный ресурс] : методические указания к выполнению лабораторной работы / С.-Петербург. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения ; сост.: В. К. Пономарев, Н. А. Овчинникова. - Электрон. текстовые дан. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2015. - 27 с.

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
	Не предусмотрено

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	1304
2	Специализированная лаборатория «Инерциальных сенсоров параметров движения», «Гироскопических систем»	1303а, 1304, 1303б
3	Кафедральные настенные стенды с препарированными инерциальными сенсорами параметров движения основания ССО	1303а, 1304, 1303б

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
Зачет	Список вопросов; Тесты; Задачи.

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»	– обучающийся глубоко и всесторонне усвоил программный материал; – уверенно, логично, последовательно и грамотно его излагает; – опираясь на знания основной и дополнительной литературы, тесно привязывает усвоенные научные положения с практической деятельностью направления; – умело обосновывает и аргументирует выдвигаемые им идеи; – делает выводы и обобщения; – свободно владеет системой специализированных понятий.

Оценка компетенции	Характеристика сформированных компетенций
5-балльная шкала	
«хорошо» «зачтено»	– обучающийся твердо усвоил программный материал, грамотно и по существу излагает его, опираясь на знания основной литературы; – не допускает существенных неточностей; – увязывает усвоенные знания с практической деятельностью направления; – аргументирует научные положения; – делает выводы и обобщения; – владеет системой специализированных понятий.
«удовлетворительно» «зачтено»	– обучающийся усвоил только основной программный материал, по существу излагает его, опираясь на знания только основной литературы; – допускает несущественные ошибки и неточности; – испытывает затруднения в практическом применении знаний направления; – слабо аргументирует научные положения; – затрудняется в формулировании выводов и обобщений; – частично владеет системой специализированных понятий.
«неудовлетворительно» «не зачтено»	– обучающийся не усвоил значительной части программного материала; – допускает существенные ошибки и неточности при рассмотрении проблем в конкретном направлении; – испытывает трудности в практическом применении знаний; – не может аргументировать научные положения; – не формулирует выводов и обобщений.

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
	Учебным планом не предусмотрено	

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	Задачи СУД КА и её функциональная структура	ПК-3.3.2
2	Уравнения углового движения КА	ПК-3.3.2
3	Типовая структура СУУД КА	ПК-3.3.2
4	Активные способы создания управляющих моментов	ПК-3.3.2
5	Полуактивные способы создания управляющих моментов	ПК-3.3.2
6	Пассивные способы создания управляющих моментов	ПК-3.3.2
7	Обоснование структуры нелинейного алгоритма управления в СУУД с УРД и релейными датчиками	ПК-3.3.2
8	Анализ режимов работы СУУД КА с УРД	ПК-3.3.2
9	Возможности использования линейных алгоритмов управления	ПК-3.У.1
10	Управление программными поворотами КА	ПК-3.У.1
11	Виды манёвров. Программы управления, программные уставки	ПК-3.У.1
12	Системы отработки программных уставок	ПК-3.У.1

13	Пути повышения точности управления при манёвре	ПК-3.У.1
14	Этапы сближения. Методы сближения	ПК-3.У.1
15	Управление на этапе дальнего сближения	ПК-3.У.1
16	Управление на этапе ближнего сближения	ПК-3.У.1
17	Требования к траекториям снижения. Способы управления снижением	ПК-3.В.1
18	Алгоритмы управления снижением при программном управлении	ПК-3.В.1
19	Приборная реализация алгоритмов управления снижения	ПК-3.В.1
20	Состав и назначение средств бортового цифрового управляющего комплекса (БЦУК).	ПК-3.В.1
21	Состав аппаратных средств БЦУК	ПК-3.В.1
22	Состав средств программно-математического обеспечения БЦУК	ПК-3.В.1
23	Состав средств программно-математического обеспечения БЦУК	ПК-3.В.1
24	Принципы планирования работы БЦУК	ПК-3.В.1

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
	Учебным планом не предусмотрено

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	Чем обусловлена необходимость использования в системах управления угловым движением датчиков угловой скорости (ДУС)? Малой частотой процессов угловой стабилизации Высокими требованиями к точности управления Необходимостью выполнения программных поворотов Наличием на КА подвесных элементов конструкции	ПК-3.3.2				
2	Укажите основной недостаток использования управляемых реактивных двигателей для создания управляющих моментов на КА Невозможность обеспечить высокую точность управления Большая колебательность системы Автоколебательный характер установившихся процессов в системе Необходимость иметь запасы рабочего тела на борту	ПК-3.3.2				
3	По характеристическому уравнению системы стабилизации КА определить выполнение необходимого условия устойчивости. <table><tr><td>1) $0,1p^4 + 2p^2 + 3 = 0$</td><td>А) необходимое условие выполнено, система устойчива</td></tr><tr><td>2) $0,1p^4 + 3p^3 + 2p^2 + 3 = 0$</td><td>В) необходимое условие невыполнено, система неустойчива</td></tr></table>	1) $0,1p^4 + 2p^2 + 3 = 0$	А) необходимое условие выполнено, система устойчива	2) $0,1p^4 + 3p^3 + 2p^2 + 3 = 0$	В) необходимое условие невыполнено, система неустойчива	ПК-3.3.2
1) $0,1p^4 + 2p^2 + 3 = 0$	А) необходимое условие выполнено, система устойчива					
2) $0,1p^4 + 3p^3 + 2p^2 + 3 = 0$	В) необходимое условие невыполнено, система неустойчива					

	3) $0,1p^4 + 3p^3 + 2p^2 - 4 = 0$ С) необходимое условие невыполнено, система находится на границе устойчивости							
	Ключ к ответу <table><tr><td>1</td><td>2</td><td>3</td></tr><tr><td>С</td><td>А</td><td>В</td></tr></table>	1	2	3	С	А	В	
1	2	3						
С	А	В						
4	Пассивный режим работы гироскопических управляющих органов позволяет Обеспечить стабилизацию КА при действии внешних моментов Выполнять программные повороты КА Обеспечивать начальную ориентацию КА Парировать действие внешних возмущающих воздействий	ПК-3.3.2						
5	К какому способу создания управляющих моментов относится способ использования взаимодействия магнитного поля КА с магнитным полем Земли полуактивному	ПК-3.3.2						
6	Чем обусловлена необходимость режима «успокоения» в системах управления угловым движением КА? Зависимостью длительности переходного процесса от начальной угловой скорости КА Стремлением уменьшить расход рабочего тела на управление Требованиями к точности стабилизации Релейной формой статической характеристики УРД	ПК-3.У.2						
7	В чем состоит основное достоинство методов сближения по свободным траекториям? Высокая точность Высокая экономичность Простота технической реализации Высокая надежность решения задачи сближения	ПК-3.У.2						
8	Перечислить достоинства метода сближения по линии визирования по сравнению с методами сближения по свободным траекториям Обеспечивает более высокую точность сближения Требуют больших расходов топлива Сложнее в технической реализации Требуют дополнительных источников информации	ПК-3.У.2						
9	С помощью какого прибора определяется момент входа спускаемого аппарата (СА) типа «Союз» в атмосферу? акселерометра	ПК-3.У.2						
10	Сопоставить определения способов создания моментов управления в системе стабилизации КА <table><tr><td>1) активный способ</td><td>А) моменты создаются только за счёт взаимодействия КА с внешней средой без затрат энергии бортовых источников</td></tr><tr><td>2) полуактивный способ</td><td>В) моменты создаются за счёт энергии, запасённой или выработанной на борту КА</td></tr><tr><td>3) пассивный способ</td><td>С) моменты создаются за счёт взаимодействия КА со средой и</td></tr></table>	1) активный способ	А) моменты создаются только за счёт взаимодействия КА с внешней средой без затрат энергии бортовых источников	2) полуактивный способ	В) моменты создаются за счёт энергии, запасённой или выработанной на борту КА	3) пассивный способ	С) моменты создаются за счёт взаимодействия КА со средой и	ПК-3.У.2
1) активный способ	А) моменты создаются только за счёт взаимодействия КА с внешней средой без затрат энергии бортовых источников							
2) полуактивный способ	В) моменты создаются за счёт энергии, запасённой или выработанной на борту КА							
3) пассивный способ	С) моменты создаются за счёт взаимодействия КА со средой и							

		с некоторыми затратами энергии бортовых источников													
	Ключ к ответу														
	1	2	3												
	В	С	А												
11	Как создается управляющая сила на атмосферном участке снижения КА? Использованием тяги реактивного двигателя Определенным расположением центра масс спускаемого аппарата Управлением величиной угла атаки Использованием аэродинамических управляющих органов		ПК-3.В.2												
12	Что является аргументом программы управления по продольной перегрузке в системе управления снижением КА является? путевая скорость.		ПК-3.В.2												
13	Поправки к программному углу крена вычисляются в зависимости от: рассогласования продольной перегрузки скорости изменения рассогласования продольной перегрузки рассогласования угла атаки и его производной измеренного угла атаки		ПК-3.В.2												
14	Резервированная централизованная структура БЦВК обеспечивает: повышение надежности работы БЦВК повышение производительности БЦВК суммирование вычислительных ресурсов каналов БЦВК повышение точности обработки информации		ПК-3.В.2												
15	Определить удельную тягу управляемых реактивных двигателей КА <table><tr><td>1) газовые реактивные сопла (ГРС)</td><td>А) ~2000 кг</td></tr><tr><td>2) химические реактивные двигатели (ХРД)</td><td>В) (50-70) кг</td></tr><tr><td>3) электрореактивные двигатели (ЭРД)</td><td>С) (250-320) кг</td></tr></table> Ключ к ответу <table><tr><td>1</td><td>2</td><td>3</td></tr><tr><td>В</td><td>С</td><td>А</td></tr></table>		1) газовые реактивные сопла (ГРС)	А) ~2000 кг	2) химические реактивные двигатели (ХРД)	В) (50-70) кг	3) электрореактивные двигатели (ЭРД)	С) (250-320) кг	1	2	3	В	С	А	ПК-3.В.2
1) газовые реактивные сопла (ГРС)	А) ~2000 кг														
2) химические реактивные двигатели (ХРД)	В) (50-70) кг														
3) электрореактивные двигатели (ЭРД)	С) (250-320) кг														
1	2	3													
В	С	А													

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:

- Изложение теоретических вопросов, связанных с рассматриваемой темой;
- Демонстрация примеров решения задач;
- Обобщение изложенного материала;
- Ответы на возникающие вопросы по теме лекции.

11.2. 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.

Задание и требования к проведению лабораторных работ

Лабораторные работы проводятся в соответствии методическими указаниями для каждой работы. Перед выполнением лабораторных работ проводится инструктаж по технике безопасности и предварительный опрос студентов на усвоение методики проведения экспериментов с использованием лабораторного оборудования и измерительных приборов. По результатам проведенных экспериментов составляется протокол, который заверяется преподавателем.

Структура и форма отчета о лабораторной работе

1. титульный лист;
2. цель лабораторной работы;
3. описание исследуемой системы;
4. структура исследуемых параметров;
5. методика проведения экспериментальных исследований;
6. протокол эксперимента;
7. результаты обработки экспериментальных данных;
8. выводы по работе.

Требования к оформлению отчета о лабораторной работе

Отчет оформляется по ГОСТ 7.32-2001 издания 2008 года. Титульный лист оформляется по утвержденной форме. Форма титульного листа размещена на сайте ГУАП.

11.3. 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.

11.4. 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.

При подготовке к текущему контролю успеваемости по дисциплине студент должен:

1. Ликвидировать задолженности по практическим и лабораторным занятиям (если имеются).

2. Систематизировать материал учебной дисциплины и подготовиться к ответам на вопросы, выносимые на текущий контроль, используя конспект лекций, рекомендованную литературу.

11.5. 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».

- дифференцированный зачет – это форма оценки знаний, полученных обучающимся при изучении дисциплины, при выполнении курсовых проектов, курсовых работ, научно-исследовательских работ и прохождении практик с аттестационной оценкой «отлично», «хорошо», «удовлетворительно», «неудовлетворительно».

Система оценок при проведении промежуточной аттестации осуществляется в соответствии с требованиями Положений «О текущем контроле успеваемости и промежуточной аттестации студентов ГУАП, обучающихся по программам высшего образования» и «О модульно-рейтинговой системе оценки качества учебной работы студентов в ГУАП».

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