

Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Котова Лариса Анатольевна
Должность: Директор филиала
Дата подписания: 18.05.2023 09:58:54
Уникальный программный ключ:
10730ffe6b1ed036b744b6e9d97700b86e5c04a7

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего образования
«Национальный исследовательский технологический университет «МИСИС»
Новотроицкий филиал

Аннотация рабочей программы дисциплины

Теория автоматического управления

Закреплена за подразделением Кафедра электроэнергетики и электротехники (Новотроицкий филиал)

Направление подготовки 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника

Профиль Электропривод и автоматика

Квалификация **Бакалавр**

Форма обучения **очная**

Общая трудоемкость **5 ЗЕТ**

Часов по учебному плану	180	Формы контроля в семестрах: экзамен 5 курсовая работа 5
в том числе:		
аудиторные занятия	85	
самостоятельная работа	59	
часов на контроль	36	

Распределение часов дисциплины по семестрам

Семестр (<Курс>.<Семестр на курсе>)	5 (3.1)		Итого	
	18			
Неделя	УП	РП	УП	РП
Лекции	34	34	34	34
Лабораторные	17	17	17	17
Практические	34	34	34	34
Итого ауд.	85	85	85	85
Контактная работа	85	85	85	85
Сам. работа	59	59	59	59
Часы на контроль	36	36	36	36
Итого	180	180	180	180

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ

1.1	Цель освоения дисциплины – формирование знаний и умений анализа и синтеза систем автоматического регулирования и управления, а также изучение теоретических основ и законов управления систем автоматического управления.
1.2	Задачи изучения дисциплины: получение знаний теории автоматического управления, ее роли и значения для анализа функционирования различных объектов и систем автоматического управления; формирование умений применения основных методов для разработки моделей объектов; закрепление практических навыков решения математических задач.

2. МЕСТО В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Блок ОП:		Б1.О
2.1	Требования к предварительной подготовке обучающегося:	
2.1.1	Теоретические основы электротехники	
2.1.2	Физические основы электроники	
2.1.3	Физика	
2.1.4	Электротехническое и конструкционное материаловедение	
2.2	Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:	
2.2.1	Компьютерное моделирование электроприводов	
2.2.2	Теория электропривода	
2.2.3	Правоведение	
2.2.4	Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы	

3. РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫЕ С ФОРМИРУЕМЫМИ КОМПЕТЕНЦИЯМИ

ОПК-3: Способен осуществлять моделирование, анализ и эксперименты в целях проведения детального исследования для решения задач в профессиональной области, использовать методы анализа и моделирования электрических цепей и электрических машин
Знать:
ОПК-3-31 области использования методов моделирования электрических цепей
УК-2: Способен собирать и интерпретировать данные и определять круг задач в рамках поставленной цели, выбирать оптимальные способы решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений, умение обосновывать принятые решения
Знать:
УК-2-32 основные понятия, принципы и законы теории управления
УК-2-31 основы математической статистики для анализа данных и их достоверности
ОПК-3: Способен осуществлять моделирование, анализ и эксперименты в целях проведения детального исследования для решения задач в профессиональной области, использовать методы анализа и моделирования электрических цепей и электрических машин
Уметь:
ОПК-3-У1 применять методы анализа и моделирования электрических цепей
УК-2: Способен собирать и интерпретировать данные и определять круг задач в рамках поставленной цели, выбирать оптимальные способы решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений, умение обосновывать принятые решения
Уметь:
УК-2-У2 анализировать работу электроэнергетических и электротехнических систем по структурным схемам
УК-2-У1 составлять структурные схемы
ОПК-3: Способен осуществлять моделирование, анализ и эксперименты в целях проведения детального исследования для решения задач в профессиональной области, использовать методы анализа и моделирования электрических цепей и электрических машин
Владеть:
ОПК-3-В1 практического применения результатов моделирования электрических цепей

УК-2: Способен собирать и интерпретировать данные и определять круг задач в рамках поставленной цели, выбирать оптимальные способы решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений, умение обосновывать принятые решения

Владеть:

УК-2-В1 методами анализа автоматических систем регулирования и управления

УК-2-В2 методами математического моделирования автоматических систем

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Формируемые индикаторы компетенций	Литература и эл. ресурсы	Примечание	КМ	Выполняемые работы
	Раздел 1. Основные понятия теории автоматического управления							
1.1	Основные понятия и определения теории автоматического управления. Принципы построения систем. Классификация систем управления. /Лек/	5	4	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.8Л2.1 Э1		КМ1,КМ2,КМ3	Р1
1.2	Получение задания на курсовую работу. /Пр/	5	2	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.4 Л1.8 Э1		КМ1,КМ2	Р1
1.3	Краткий обзор развития теории автоматического управления. Задачи анализа и синтеза систем управления. Выполнение курсовой работы. /Ср/	5	5	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.8 Э1		КМ1,КМ2,КМ3	Р1
	Раздел 2. Математический аппарат исследования систем автоматического управления							

2.1	Математическое описание элементов в помощью дифференциальных уравнений. Методы решения дифференциальных уравнений. Применение преобразования Лапласа. Преобразование Фурье. Передаточная функция. Частотные характеристики линейных систем. Характеристики и свойства типовых динамических звеньев. Типовые воздействия. Усилительное звено. Апериодическое звено первого порядка. Апериодическое звено второго порядка. Колебательное звено. Интегрирующее звено. Дифференцирующее звено. Структурные схемы САУ. Основные виды соединений звеньев. Правила структурных преобразований. Многомерные системы. /Лек/	5	12	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.8Л2.1 Э1		КМ1,КМ2,КМ3	Р1
2.2	Математическое описание элементов систем автоматического управления. Дифференциальные уравнения элементов систем автоматического управления. Временные и частотные характеристики линейных звеньев. /Пр/	5	14	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.7 Л1.8Л3.2 Э1		КМ1,КМ2	Р1
2.3	Исследование характеристик типовых динамических звеньев. /Лаб/	5	6	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.7 Л1.8Л3.1 Л3.2 Э1		КМ1,КМ3	Р1
2.4	Математические модели "вход-выход". Метод эквивалентной линеаризации. Математические модели систем в переменных состояния. Методы решения уравнения состояния. Неминимально-фазовые звенья. Выполнение курсовой работы. /Ср/	5	12	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.8Л2.1Л3.2 Э1		КМ1,КМ2,КМ3	Р1
	Раздел 3. Устойчивость линейных систем автоматического управления. Оценка качества САУ							

3.1	Устойчивость линейных систем автоматического управления. Переходные процессы в САУ. Алгебраический критерий устойчивости Гурвица. Частотные критерии устойчивости. Фазовый портрет. Оценка качества переходного процесса при воздействии в виде ступенчатой функции. Оценка качества регулирования при гармонических воздействиях. Оценка качества регулирования в установившихся режимах (коэффициенты ошибок). /Лек/	5	8	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.7 Л1.8Л2.1 Л2.5 Э1		КМ1,КМ2,КМ3	Р1
3.2	Исследование устойчивости систем с помощью критериев Рауса, Гурвица, Льенара-Шипара. Определение устойчивости систем с помощью критериев Михайлова и Найквиста. /Пр/	5	8	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.8Л2.2Л3.2 Э1		КМ1,КМ2	Р1
3.3	Исследование устойчивости САУ с помощью фазового портрета. Исследование устойчивости с помощью частотных характеристик. Исследование прямых и косвенных методов оценки качества. /Лаб/	5	6	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.7 Л1.8Л3.1 Л3.2 Э1		КМ1,КМ2	Р1
3.4	Критерий Рауса. Частотные критерии устойчивости. Д-разбиение. Анализ устойчивости по логарифмическим частотным характеристикам. Корневые методы оценки качества переходных процессов. Выполнение курсовой работы. /Ср/	5	12	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.5 Л1.6 Л1.8Л2.1 Л2.4 Э1		КМ1,КМ2,КМ3	Р1
	Раздел 4. Синтез линейных систем автоматического управления							
4.1	Классификация задач синтеза. Законы управления в линейных САУ. Коррекция линейных САУ. Параметрический синтез устройств управления. Частотные методы синтеза САУ. Синтез САУ с помощью логарифмических амплитудно-частотных характеристик. /Лек/	5	10	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.8Л2.3 Э1		КМ1,КМ2,КМ3	Р1

4.2	Определение математической модели объекта регулирования. Проектирование регулятора для линейной системы. /Пр/	5	10	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.7 Л1.8 Э1		КМ1,КМ2	Р1
4.3	Исследование экспериментального получения модели объекта регулирования. Синтез САУ. /Лаб/	5	5	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.7 Л1.8Л3.1 Л3.2 Э1		КМ1,КМ2	Р1
4.4	Параллельная коррекция системы. Завершение выполнения курсовой работы. Защита курсовой работы. /Ср/	5	30	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.8Л2.1Л3.2 Э1		КМ1,КМ2,КМ3	Р1
4.5	Подготовка к экзамену /Экзамен/	5	36	УК-2-31 УК-2-32 УК-2-У1 УК-2-У2 УК-2-В1 ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.5 Л1.6Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.2 Э1		КМ1	