

Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Котова Лариса Анатольевна
Должность: Директор филиала
Дата подписания: 21.08.2024 09:36:48
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

Квалификация **Бакалавр**

Форма обучения **очная**

Общая трудоемкость **6 ЗЕТ**

Часов по учебному плану	216	Формы контроля в семестрах:
в том числе:		экзамен 5
аудиторные занятия	85	курсовая работа 5
самостоятельная работа	95	
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
В том числе инт.	23		23	
Итого ауд.	85	85	85	85
Контактная работа	85	85	85	85
Сам. работа	95	95	95	95
Часы на контроль	36	36	36	36
Итого	216	216	216	216

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.В
2.1	Требования к предварительной подготовке обучающегося:	
2.1.1	Теоретические основы электротехники	
2.1.2	Электротехническое и конструкционное материаловедение	
2.1.3	Проектный подход в технике	
2.2	Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:	
2.2.1	Компьютерное моделирование электроприводов	
2.2.2	Математическое моделирование в технике	
2.2.3	Производственная практика по получению профессиональных умений и опыта профессиональной деятельности	
2.2.4	Силовая электроника	
2.2.5	Теория электропривода	
2.2.6	Общая энергетика	
2.2.7	Системы управления электроприводов	
2.2.8	Электроснабжение промышленных предприятий	
2.2.9	Автоматизация металлургического производства	
2.2.10	Автоматизация технологических процессов	
2.2.11	Автоматизированный электропривод типовых производственных механизмов	
2.2.12	Государственная итоговая аттестация	
2.2.13	Преддипломная практика	
2.2.14	Электропривод в технологиях	

3. РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫЕ С ФОРМИРУЕМЫМИ КОМПЕТЕНЦИЯМИ

ПК-2: Способен проектировать системы электропривода и автоматизированные системы управления с использованием цифровых технологий
Знать:
ПК-2-31 основные понятия, принципы и законы теории управления
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
ПК-2: Способен проектировать системы электропривода и автоматизированные системы управления с использованием цифровых технологий
Уметь:
ПК-2-У1 осуществлять определение статических и динамических характеристик объектов и элементов систем автоматического контроля и управления
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

ПК-2: Способен проектировать системы электропривода и автоматизированные системы управления с использованием цифровых технологий
Владеть:
ПК-2-В1 методами проведения испытаний систем автоматического контроля и регулирования
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

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	ОПК-3-31 ПК-2-31	Л1.1 Л1.2 Л1.8Л2.1Л3.3 Э1		КМ1,К М2	Р1
1.2	Получение задания на курсовую работу. /Пр/	5	2	ОПК-3-У1 ПК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.4 Л1.8Л3.3 Э1		КМ1,К М2	Р1
1.3	Краткий обзор развития теории автоматического управления. Задачи анализа и синтеза систем управления. Выполнение курсовой работы. /Ср/	5	11	ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1 ПК-2-31 ПК-2-У1 ПК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.8Л3.3 Э1		КМ1,К М2	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. Аperiodическое звено первого порядка. Аperiodическое звено второго порядка. Колебательное звено. Интегрирующее звено. Дифференцирующее звено. Структурные схемы САУ. Основные виды соединений звеньев. Правила структурных преобразований. Многомерные системы. /Лек/	5	12	ОПК-3-31 ПК-2-31	Л1.1 Л1.2 Л1.8Л2.1Л3. 3 Э1		КМ1,К М2	Р1
2.2	Математическое описание элементов систем автоматического управления. Дифференциальные уравнения элементов систем автоматического управления. Временные и частотные характеристики линейных звеньев. /Пр/	5	14	ОПК-3-У1 ПК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.7 Л1.8Л3.2 Л3.3 Э1		КМ1,К М2	Р1
2.3	Исследование передаточных характеристик типовых динамических звеньев. Способы преобразования структурных схем. /Лаб/	5	6	ОПК-3-В1 ПК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.7 Л1.8Л3.1 Л3.2 Л3.3 Э1			
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	24	ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1 ПК-2-31 ПК-2-У1 ПК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.8Л2.1Л3. 3 Э1		КМ1,К М2	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	ОПК-3-31 ПК-2-31	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.7 Л1.8Л2.1 Л2.5Л3.3 Э1		КМ1,К М2	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	ОПК-3-У1 ПК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.8Л2.2Л3. 2 Л3.3 Э1		КМ1,К М2	Р1
3.3	Экспериментальное построение частотных характеристик типовых динамических звеньев /Лаб/	5	4	ОПК-3-В1 ПК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.7 Л1.8Л3.1 Л3.2 Л3.3 Э1			
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	30	ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1 ПК-2-31 ПК-2-У1 ПК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.5 Л1.6 Л1.8Л2.1 Л2.4Л3.3 Э1		КМ1,К М2	Р1
	Раздел 4. Синтез линейных систем автоматического управления							
4.1	Классификация задач синтеза. Законы управления в линейных САУ. Коррекция линейных САУ. Параметрический синтез устойчивых управлений. Частотные методы синтеза САУ. Синтез САУ с помощью логарифмических амплитудно-частотных характеристик. /Лек/	5	10	ОПК-3-31 ПК-2-31	Л1.1 Л1.2 Л1.8Л2.3Л3. 3 Э1		КМ1,К М2	Р1
4.2	Определение математической модели объекта регулирования. Проектирование регулятора для линейной системы. /Пр/	5	10	ОПК-3-У1 ПК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.7 Л1.8Л3.3 Э1		КМ1,К М2	Р1

4.3	Исследование ПИД регулятора. Анализ точности систем управления. /Лаб/	5	7	ОПК-3-В1 ПК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.7 Л1.8Л3.1 Л3.2 Л3.3 Э1			
4.4	Паралельная коррекция системы. Завершение выполнения курсовой работы. Защита курсовой работы. /Ср/	5	30	ОПК-3-31 ОПК-3-У1 ОПК-3-В1 ПК-2-31 ПК-2-У1 ПК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4 Л1.8Л2.1Л3.2 Л3.3 Э1		КМ1,К М2	Р1