

Міністерство освіти і науки України
Національний аерокосмічний університет ім. М. Є. Жуковського
«Харківський авіаційний інститут»

Кафедра мехатроніки та електротехніки (№ 305)

ЗАТВЕРДЖУЮ

Голова НМК 2

 *Д.М. Кравчук*
(підпис) (ініціали та прізвище)

« 30 » серпня 2024 р.

**РОБОЧА ПРОГРАМА *ОБОВ'ЯЗКОВОЇ*
НАВЧАЛЬНОЇ ДИСЦИПЛІНИ**

Основи автоматичних технологічних процесів

Галузь знань: 17 «Електроніка, автоматизація та електронні комунікації»,

Спеціальність: 174 «Автоматизація, комп'ютерно-інтегровані технології та
робототехніка»

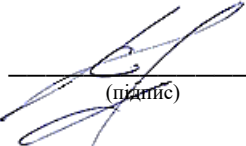
Освітня програма: «Комп'ютерно-інтегровані технологічні процеси і
виробництва»

Форма навчання: денна

Рівень вищої освіти: перший (бакалаврський)

Харків 2024 рік

Розробник: Кочук С. Б., доцент каф. №305, к.т.н., доцент



(підпис)

Робочу програму розглянуто на засіданні кафедри мехатроніки та електротехніки

Протокол № 1 від « 29 » серпня 2024 р.


Завідувач кафедри д.т.н., професор



Р. М. Тріш

Погоджено з представником здобувачів освіти:

Студент гр. 339



(підпис)

Микола Тодоров
(ініціали та прізвище)

1. Опис навчальної дисципліни

Найменування показника	Галузь знань, спеціальність, освітня програма, рівень вищої освіти	Характеристика навчальної дисципліни (денна форма навчання)
Кількість кредитів – 4,5	<p>Галузь знань 17 «Електроніка, автоматизація та електронні комунікації»</p> <p>Спеціальність 174 «Автоматизація, комп'ютерно-інтегровані технології та робототехніка»</p> <p>Освітня програма «Комп'ютерно-інтегровані технологічні процеси і виробництва»</p> <p>Рівень вищої освіти: перший (бакалаврський)</p>	<i>Обов'язкова</i>
Кількість модулів – 2		Навчальний рік
Кількість змістових модулів – 2		2024/ 2025
Індивідуальне завдання – РГР		Семестр
Загальна кількість годин – 135		4-й
		Лекції
Кількість тижневих годин для денної форми навчання: аудиторних – 4,5 самостійної роботи студента – 5		24 годин
		Практичні
	16 годин	
	Лабораторні	
	24 годин	
Самостійна робота		
71 годин		
Вид контролю		
модульний контроль, іспит		

Співвідношення кількості годин аудиторних занять до самостійної роботи становить: – 64/71.

2. Мета та завдання навчальної дисципліни

Мета вивчення: знання теоретичних основ побудови та розробки сучасних систем автоматичного управління (САУ); засвоєння основних методів математичного описування, аналізу і синтезу САУ комп'ютерно-інтегрованими технологічними процесами та виробництвами.

Завдання: отримання навичок формування структури САУ, розробки функціональних і структурних схем, побудови математичних моделей функціональних елементів, вирішення задач аналізу та синтезу системи, експериментального дослідження функціональних властивостей системи.

Компетентності, які набуваються:

- здатність застосовувати знання попередніх дисциплін для розуміння та аналізу процесів в САУ технологічними процесами (ЗК1, ЗК2, ФК1, ФК2, ФК3);
- знання принципів побудови й основних характеристик елементів САУ технологічними процесами (ЗК3, ФК2, ФК3);
- здатність використовувати методи математичного описування сигналів, елементів САУ та систем управління в часовій та частотній областях (ЗК1, ЗК2, ЗК6, ФК3, ФК4);
- здатність використовувати методи аналізу стійкості лінеаризованих і нелінійних неперервних САУ (ЗК1, ЗК2, ЗК3, ЗК6, ФК3, ФК4);
- здатність застосовувати методи аналізу якості управління лінійних неперервних САУ (ЗК1, ЗК2, ЗК3, ЗК6, ФК3, ФК4);
- здатність застосовувати методи розробки функціональних схем САУ (ФК7, ФК8, ФК11);
- здатність застосовувати методи корекції та синтезу лінеаризованих систем управління (ЗК1, ЗК2, ЗК3, ЗК6, ФК3, ФК4).

Очікувані результати навчання:

- розуміти суть процесів в об'єктах автоматизації, вміти проводити їх аналіз і обґрунтовувати вибір структури, алгоритмів та схем керування ними (ПРН4, ПРН11, ПРН13);
- вміти виконувати вербальний, графічний і математичний опис сигналів, елементів та систем управління в часовій і частотній областях (ПРН4, ПРН5, ПРН7);
- вміти оцінювати стійкість та якість управління неперервних САУ за допомогою сучасних методів (ПРН4, ПРН5, ПРН7);
- вміти коректувати та синтезувати САУ технологічними процесами та виробництвами (ПРН4, ПРН5, ПРН7, ПРН9, ПРН15).

Пререквізити – дисципліна базується на знанні вищої математики, фізики, технічної механіки, загальної електротехніки й теорії кіл, виробничих процесів та обладнання об'єктів автоматизації.

Кореквізити – забезпечує приводи автоматизованих технологічних процесів, інформаційне забезпечення гнучких виробничих систем, технічні засоби автоматизації та автоматизація технологічних процесів, основи проектування систем автоматизації, системи обробки сигналів.

3. Програма навчальної дисципліни

Модуль 1.

Змістовий модуль 1. Лінійні САУ

Тема 1. Вступ до дисципліни «Спеціальні розділи ТАУ».

Предмет і задачі дисципліни. Місце дисципліни в загальній системі підготовки фахівців в галузі автоматика та управління. Призначення САУ. Основні поняття ТАК. Об'єкти управління. Приклади САУ.

Тема 2. Математичне описування сигналів, елементів САУ і систем у часовій та частотній областях.

Фундаментальні принципи управління. Управління за задаючою дією. Управління за обурючою дією. Управління за відхиленням. Автоматичні регулятори. Типові закони управління. Релейний закон управління. Пропорційний закон управління. Інтегральний закон управління. Про пропорційно-інтегральний закон управління. Пропорційно-диференційний закон управління. Пропорційно-інтегрально-диференційний закон управління. Типова структура САУ. Основні функціональні елементи САУ. Класифікація систем управління. Математичне описування САУ у вигляді рівняння вхід-вихід. Застосування перетворення Лапласа. Передаточні функції, статичні та динамічні характеристики САУ. Типові ланки САУ та їх динамічні характеристики.

Тема 3. Стійкість неперервних САУ.

Стійкість САУ. Поняття стійкості САУ за О.М. Ляпуновим. Алгебраїчні критерії стійкості. Оцінювання стійкості. Оцінювання стійкості лінійних неперервних САУ за коренями характеристичного рівняння. Оцінювання стійкості САУ за критеріями Е. Рауса, А. Гурвиця. частотні критерії стійкості неперервних лінійних САУ. Критерій Г. Найквіста. Логарифмічний критерій.

Тема 4. Аналіз та синтез безперервних лінійних САУ.

Оцінка якості управління. Оцінка якості управління за перехідними характеристиками. Основні та допоміжні показники якості: усталене значення вихідного сигналу, усталене значення похибки за положенням, час перехідного процесу, перерегулювання, кількість коливань, ступінь затухання, період коливань, частота коливань. Аналіз якості управління за частотними характеристиками. Усталені значення вихідного сигналу та похибки. Показник коливальності. Полоса пропускання. Частота резонансу. Запаси стійкості за амплітудою і за фазою. Ступінь стійкості. Аналіз точності САУ. Аналіз точності і якості управління за інтегральними оцінками. Аналіз точності САУ в сталому режимі при степеневих вхідних діях. Оцінка точності САУ в сталому режимі при гармонічних вхідних діях. Аналіз точності САУ при випадкових вхідних діях. Методи забезпечення потрібної точності САУ. Забезпечення потрібного порядку астатизму САУ. Вибір потрібної величини коефіцієнта передачі розімкненої системи. Масштабування задаючої дії та сигналу зворотного зв'язку. Комбіноване управління. Корекція систем управління.

Модульний контроль

Модуль 2.

Змістовний модуль 2. Нелінійні САК.

Тема 5. Нелінійні системи та їх аналіз.

Особливості нелінійних систем. Види нелінійностей. Правила перетворення структурних схем нелінійних САК. Оцінювання стійкості нелінійних САК за допомогою першого методу О.М. Ляпунова. Оцінювання стійкості нелінійних САК за допомогою другого методу О.М. Ляпунова. Оцінювання стійкості нелінійних САК за допомогою методу В.М. Попова. Аналіз якості управління нелінійних САК за допомогою методу припасовування.

Модульний контроль

4. Структура навчальної дисципліни

Назва змістовного модуля і тем	Кількість годин				
	Усього	У тому числі			
		л	п	лаб.	с. р.
1	2	3	4	5	6
Модуль 1					
Змістовний модуль 1. Лінійні САК					
Тема 1. Вступ до дисципліни «Основи автоматики ТП».	6	1	–	–	5
Тема 2. Математичне описування сигналів, елементів САУ і систем у часовій та частотній областях.	33	7	8	6	12
Тема 3. Стійкість неперервних САУ.	21	4	3	4	10
Тема 4. Аналіз та синтез безперервних лінійних САУ.	45	8	9	4	24 РГР
Модульний контроль	2				2
Разом за змістовним модулем 1	107	20	20	14	53
Модуль 2					
Змістовний модуль 2. Нелінійні САК					
Тема 5. Нелінійні системи та їх аналіз.	26	4	4	2	16
Модульний контроль	2				2
Разом за змістовним модулем 2	28	4	4	2	18
Усього годин	135	24	24	16	71

5. Теми семінарських занять

№ з/п	Назва теми	Кількість годин
	Не використовуються	

6. Теми практичних занять

№ з/п	Назва теми	Кількість годин
1	Устрій та принцип роботи сервоприводу.	2
2	Типові динамічні ланки.	4
3	Перетворення структурних схем.	2
4	Система стабілізації швидкості обертання ДПС	3
5	Стійкість лінійних систем.	3
6	Оцінка точності САК	2
7	Синтез послідовного коректуючого пристрою.	4
8	Розрахунок області стійкості нелінійної САК.	4
	Разом	24

7. Теми лабораторних занять

№ з/п	Назва теми	Кількість годин
1	Введення в інтерактивне середовище програмування MatLab. Пакет моделювання MatLab-Simulink.	2
2	Експериментальне дослідження статичних характеристик об'єктів САК.	2
3	Експериментальне дослідження динамічних характеристик об'єктів САК.	4
4	Експериментальне дослідження замкненої САС. Принцип управління за відхиленням.	2
5	Дослідження статичних та динамічних характеристик сервоприводу.	2
6	Синтез ПИД-регулятора повздовжнього руху БПЛА.	4
	Разом	16

8. Самостійна робота

№ з/п	Назва теми	Кількість годин
1	Аналіз розвитку автоматики.	5
2	Математичне описування елементарних динамічних ланок.	12
3	Стійкість САК технологічними процесами.	12
4	Методика побудови частотних характеристик САК.	8
5	Розрахунково-графічна робота на тему «Синтез послідовного коригуючого пристрою САК».	24
7	Нелінійні елементи в технологічних виробничих процесах.	10
	Разом	71

9. Індивідуальні завдання

Розрахунково-графічна робота на тему «Синтез послідовного коригуючого пристрою САК»

10. Методи навчання

Проведення аудиторних лекцій, практичних занять, лабораторних робіт, індивідуальні консультації (при необхідності), самостійна робота студентів за матеріалами, опублікованими кафедрою (методичні посібники), проведення олімпіад.

11. Методи контролю

Проведення поточного контролю (комплексні контрольні роботи), письмового модульного контролю, фінальний контроль у вигляді іспитів.

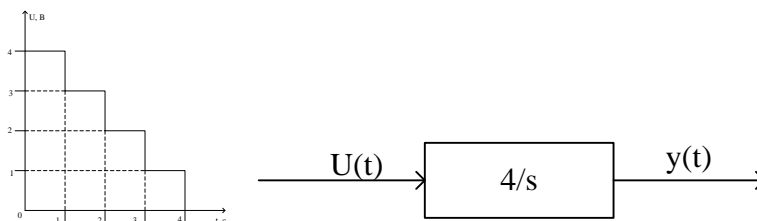
12. Критерії оцінювання та розподіл балів, які отримують здобувачі

Складові навчальної роботи	Бали за одне заняття (завдання)	Кількість занять (завдань)	Сумарна кількість балів
Змістовний модуль 1			
Робота на лекціях	0...1	10	0...10
Виконання та захист лабораторних (практичних) робіт	3...5	8	24...40
Модульний контроль	5...10	1	5...10
Змістовний модуль 2			
Робота на лекціях	0...1	2	0...2
Виконання та захист лабораторних (практичних) робіт	3...5	1	3...5
Модульний контроль	5...10	1	5...10
Змістовний модуль 3			
Робота на лекціях	0...1	6	0...6
Виконання та захист лабораторних (практичних) робіт	3...5	3	9...15
Модульний контроль	5...10	1	5...10
Всього за семестр			60...100

Білет для іспиту складається з теоретичних та практичних запитань курсу:

1. Типи дискретних систем та операції, які ними виконані.
2. Метод гармонічної лінеаризації.
3. Задача.

Знайти реакцію $y(t)$ на вплив, що задає $U(t)$.



Семестровий контроль (іспит) проводиться у разі відмови здобувача від балів поточного тестування та за наявності допуску до заліку. При складанні семестрового іспиту здобувач має можливість отримати максимум 100 балів.

Критерії оцінювання роботи здобувача протягом семестру

Приклад 1

Необхідний обсяг *знань* для одержання позитивної оцінки:

- основні принципи побудови систем автоматичного керування;
- методи аналізу та синтезу САУ;
- методи опису об'єктів керування в часової та частотної областях;

Необхідний обсяг *умінь* для одержання позитивної оцінки:

- описувати й розраховувати САУ;
- виконувати аналіз та синтез САУ об'єктами різної фізичної природи.

Приклад 2

Задовільно (60-74). Мати мінімум знань та умінь. Відпрацювати та захистити всі лабораторні роботи та домашні завдання. Вміти самостійно давати характеристику існуючим САУ, принципам їх побудови. Описувати об'єкти автоматизації за допомогою передавальних функцій.

Добре (75 - 89). Твердо знати мінімум знань, виконати усі завдання. Показати вміння виконувати та захищати всі лабораторні роботи в обумовлений викладачем строк з обґрунтуванням рішень та заходів, які запропоновано у роботах. Вміти аналізувати та оцінювати роботу САУ, синтезувати алгоритми керування.

Відмінно (90-100). Здати всі контрольні точки з оцінкою «відмінно». Досконально знати всі теми та вміти застосовувати їх.

Шкала оцінювання: бальна і традиційна

Сума балів	Оцінка за традиційною шкалою	
	Іспит, диференційований залік	Залік
90 – 100	Відмінно	Зараховано
75 – 89	Добре	
60 – 74	Задовільно	
0 – 59	Незадовільно	Не зараховано

13. Методичне забезпечення

1. Робоча програма навчальної дисципліни «Основи автоматичних технологічних процесів».
https://drive.google.com/drive/u/2/folders/1EJnjId0WEE22OjkTR3pHPvMQ1H7y_6I2.
2. Освітньо-професійна програма «Комп'ютерно-інтегровані технологічні процеси і виробництва» за спеціальністю 151 «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології» для підготовки бакалаврів. 2021р.
<https://khai.edu.ua/education/osvitni-programi-i-komponenti/osvitni-programi-bakalavriv/komp%e2%80%99yuterno-integrovanii/osvitno-profesijni-programi17/>
3. Навчально-методичний комплекс дисципліни:
<https://mentor.khai.edu/course/view.php?id=4398>

14. Рекомендована література

Базова

1. Попович М. Г., Ковальчук О. В. Теорія автоматичного керування: Підручник. — 2-ге вид., перероб. і дог. — К.: Либідь, 2007. — 656 с. - ISBN: 966-06-0447-5, ISBN13: 978-966-06-0447-6.
2. Гоголюк П.Ф. Теорія автоматичного керування: навч. посіб. / П.Ф. Гоголюк, Т.М. Гречин. — Львів: Видавництво Львівської політехніки, 2009. — 280 с. — ISBN: 978-966-553-725-0.
3. Іванов А. О. Теорія автоматичного керування: Підручник. / А. О. Іванов. — Дніпропетровськ: Національний гірничий університет, 2003. — 250 с.
4. Фірсов С. М. Спеціальні розділи теорії автоматичного керування [Електронний ресурс] : навч. посіб. для самост. роботи / С. М. Фірсов, С. Б. Кочук, Ю. В. Білоконська. — Харків : Нац. аерокосм. ун-т ім. М. Є. Жуковського «Харків. авіац. ін-т», 2019. — 134 с.
5. Збірник задач із систем автоматичного управління / О. Г. Гордін, К. Ю. Дергачов, В. Г. Джулгаков та ін.; під заг. ред. А. С. Куліка, В. Ф. Симонова. — Х.: Нац. аерокосм. ун-т «Харк. авіац. ін-т», 2009. — 206с.

Допоміжна

6. Павлов А. В., Журавльов А. Ю. Нелінійні системи автоматичного управління: конспект лекцій / А. В. Павлов, А. Ю. Журавльов. — Суми: Видавництво Сумський держ. університет, 2019. — 76с.
7. Опорний конспект лекцій з дисципліни “Теорія автоматичного управління” для студентів ОКР «бакалавр», 6050201 – «Системна інженерія» / Укл.: Николайчук Я.М., Возна Н.Я.– Тернопіль: Гал-друк, 2015. — 59 с.

15. Інформаційні ресурси

Сайт університету <https://www.khai.edu>

Сайт кафедри <https://k305.khai.edu>.