ЮЖНО-УРАЛЬСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

УТВЕРЖДАЮ:
Заведующий выпускающей кафедрой

Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП
Кому выдан: Григорьев М. А.
Пользователь: grigorevma
Дата подписания: 12.10.2023

М. А. Григорьев

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины 1.Ф.М8.09.02 Микропроцессорные системы управления наземных транспортных средств
для направления 13.04.02 Электроэнергетика и электротехника
уровень Магистратура
магистерская программа Беспилотное наземное транспортное средство
форма обучения очная
кафедра-разработчик Электропривод, мехатроника и электромеханика

Рабочая программа составлена в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 13.04.02 Электроэнергетика и электротехника, утверждённым приказом Минобрнауки от 28.02.2018 № 147

Зав.кафедрой разработчика,
д.техн.н., проф.

Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП
Кому выдан: Григорьев М. А.
Пользователь: grigorevma
Дата подписания: 11.10.2023

М. А. Григорьев

Разработчик программы,
к.техн.н., доцент

Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП
Кому выдан: Качалов А. В.
Пользователь: kachalovav
Дата подписания: 11.10.2023

А. В. Качалов

Челябинск

1. Цели и задачи дисциплины

Целью преподавания данной дисциплины является создание теоретической базы для понимания работы микропроцессорной техники, принципов построения цифровых систем управления, получения навыков синтеза микропроцессорных систем управления и создания программного обеспечения для управления реальными системами электропривода. Для осуществления поставленной цели необходимо выполнить следующие задачи: повторить курсы «Микропроцессорные средства в электроприводах и технологических комплексах», «Системы управления электроприводов», «Моделирование электропривода»; изучить принципы действия, структурные и принципиальные схемы, характеристики, параметры, основы расчета и выбора элементов микропроцессорных систем управления электроприводов различного типа: шагового электропривода, электропривода по схеме ШИП-ДПТ и электропривода с вентильным двигателем; проводить экспериментальные исследования и моделирование в микропроцессорных системах управления электроприводов; научиться выполнять анализ и ситен новых схемы цифровых систем управления и нового программного обеспечения управления электромеханическими объектами.

Краткое содержание дисциплины

Архитектура и принципы построения микропроцессорных систем управления электроприводов. Принципы программирования микропроцессоров и микроконтроллеров на Ассемблере и языке высокого уровня. Устройства связи с объектом (АЦП, энкодер, цифровые сигналы, последовательная передача данных). Понятие Z-преобразования и применение его для микропроцессорных систем. Устойчивость дискретных систем. Реализация дискретных законов управления в микропроцессорных системах. Примеры реализации микропроцессорных систем управления электроприводов: управление шаговым двигателем; управление системой ШИП-ДПТ, управление вентильным двигателем. Вид итогового контроля - экзамен, курсовой проект.

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

Планируемые результаты освоения ОП ВО (компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине
ПК-1 Способен контролировать техническое состояние технологического оборудования объектов профессиональной деятельности	Знает: способы контроля технического состояния микропроцессорных систем управления наземных транспортных средств Умеет: контролировать технического состояния микропроцессорных систем управления наземных транспортных средств Имеет практический опыт: выполнения контроля технического состояния микропроцессорных систем управления наземных транспортных средств

3. Место дисциплины в структуре ОП ВО

Перечень предшествующих дисциплин,	Перечень последующих дисциплин,

видов работ учебного плана	видов работ
Тяговые электродвигатели наземных транспортных средств, Накопитель энергии наземных транспортных средств, Электромеханическая трансмиссия наземных транспортных средств, Производственная практика (технологическая) (1 семестр)	Проектирование систем управления беспилотным наземным транспортным средством

Требования к «входным» знаниям, умениям, навыкам студента, необходимым при освоении данной дисциплины и приобретенным в результате освоения предшествующих дисциплин:

Дисциплина	Требования
Накопитель энергии наземных транспортных средств	Знает: способы контроля технического состояния накопителей энергии наземных транспортных средств Умеет: контролировать технического состояния накопителей энергии наземных транспортных средств Имеет практический опыт: выполнения контроля технического состояния накопителей энергии наземных транспортных средств
Электромеханическая трансмиссия наземных транспортных средств	Знает: способы контроля технического состояния электромеханической трансмиссии наземных транспортных средств Умеет: контролировать технического состояния электромеханической трансмиссии наземных транспортных средств Имеет практический опыт: выполнения контроля технического состояния электромеханической трансмиссии наземных транспортных средств
Тяговые электродвигатели наземных транспортных средств	Знает: способы контроля технического состояния тяговых электродвигателей наземных транспортных средств Умеет: контролировать технического состояния тяговых электродвигателей наземных транспортных средств Имеет практический опыт: выполнения контроля технического состояния тяговых электродвигателей наземных транспортных средств
Производственная практика (технологическая) (1 семестр)	Знает: Функции, выполняемые специалистом в области электрооборудования наземных транспортных средств, Основные технологические операции обслуживания и ремонта электрооборудования и электроники наземных транспортных средств Умеет: Применять методы и технические средства для испытаний и диагностики электрооборудования наземных транспортных средств, Производить оценку технического состояния систем электрооборудования и электроники наземных транспортных средств Имеет практический опыт: Использования технических средств для измерения и контроля основных параметров

	электрооборудования наземных транспортных средств, Диагностики систем электрооборудования и электроники наземных транспортных средств

4. Объём и виды учебной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 з.е., 144 ч., 74,5 ч. контактной работы

Вид учебной работы	Всего часов	Распределение по семестрам в часах
		Номер семестра
		2
Общая трудоёмкость дисциплины	144	144
Аудиторные занятия:	64	64
Лекции (Л)	48	48
Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ)	16	16
Лабораторные работы (ЛР)	0	0
Самостоятельная работа (СРС)	69,5	69,5
Подготовка к практическому занятию "МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ ПОЛОЖЕНИЕМ ШАГОВОГО ДВИГАТЕЛЯ"	8	8
Подготовка к экзамену	21,5	21.5
Подготовка к практическому занятию "АНАЛОГО-ЦИФРОВОЙ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЬ"	8	8
Подготовка к практическому занятию "ДИНАМИЧЕСКАЯ ИНДИКАЦИЯ СИМВОЛОВ"	8	8
Подготовка к практическому занятию "МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ СКОРОСТЬЮ ДВИГАТЕЛЯ ПОСТОЯННОГО ТОКА ПО СХЕМЕ ШИП-ДПТ"	8	8
Подготовка к практическому занятию "ФОРМИРОВАНИЕ МНОГОФАЗНЫХ ПЕРИОДИЧЕСКИХ НАПРЯЖЕНИЙ В ЭЛЕКТРИЧЕСКИХ МАШИНАХ ПЕРЕМЕННОГО ТОКА"	8	8
Подготовка к практическому занятию "МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ СКОРОСТЬЮ ШАГОВОГО ДВИГАТЕЛЯ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ ШЕСТНАДЦАТИРАЗРЯДНОГО ТАЙМЕРА Т1"	8	8
Консультации и промежуточная аттестация	10,5	10,5
Вид контроля (зачет, диф.зачет, экзамен)	-	экзамен

5. Содержание дисциплины

№ раздела	Наименование разделов дисциплины	Объем аудиторных занятий по видам в часах			
		Всего	Л	ПЗ	ЛР
1	Общие вопросы разработки и исследования микропроцессорных систем управления электроприводов	4	4	0	0
2	Методы анализа и синтеза микропроцессорных систем управления	8	8	0	0

3	Микропроцессорные устройства коррекции, индикации и управления	14	10	4	0
4	Микропроцессорная система управления электропривода с шаговым двигателем	14	10	4	0
5	Микропроцессорная система управления электропривода по схеме ШИП-ДПТ	12	8	4	0
6	Микропроцессорная система управления электропривода с вентильным двигателем	12	8	4	0

5.1. Лекции

№ лекции	№ раздела	Наименование или краткое содержание лекционного занятия	Кол-во часов
1-2	1	Основные понятия, схемы построения, алгоритмы управления, достоинства и недостатки микропроцессорных систем управления	4
3-4	2	Особенности функционирования микропроцессорных систем управления. Понятия дискретизации по времени и уровню и их влияние на работу системы. Импульсные, релейные и цифровые системы. Структурная схема импульсной системы. Понятие идеального импульсного элемента и его характеристики. Эффект транспонирования частот.	4
5-6	2	Z-преобразование: основные понятия, формулы преобразования, связи с преобразованием Лапласа, примеры преобразования простейших элементов, передаточная функция дискретной системы. Устойчивость дискретных систем, w-преобразование, условия устойчивости дискретных систем. Частотный критерий устойчивости дискретных систем	4
7-8	3	Цифровые регуляторы: понятие, структура цифрового регулятора, передаточная функция регулятора, связь дискретной и непрерывной форм регулятора в частотной области. Билинейное преобразование. Дискретная форма ПИД-регулятора.	4
9-10	3	Нерекурсивная и рекурсивная формы реализации цифрового устройства. Реализация цифрового ПИД-регулятора на микроконтроллере AVR: структура, блок-схема алгоритма, параметры настройки	4
11	3	Аналоговый ввод данных, реализация ШИМ-регулирования на 16-ти разрядных таймерах микроконтроллеров AVR	2
12-13	4	Микропроцессорная система управления шагового электропривода: область применения, структуры построения и основные характеристики. Шаговый двигатель: принцип действия, варианты исполнения, основные характеристики, схемы управления, особенности выбора по мощности.	4
14	4	Функциональная схема шагового электропривода, особенности расчета силового блока управления, симметричный и несимметричный режимы работы, униполярная и биполярная схемы управления.	2
15-16	4	Пример реализации шагового электропривода: предъявляемые требования, выбор элементов системы управления, разработка управляющего устройства микропроцессорной системы управления, блок-схема алгоритма программного обеспечения	4
17-18	5	Микропроцессорная система управления электропривод по схеме ШИП-ДПТ: область применения, структура и алгоритм построения, варианты построения нереверсивной и реверсивных схем, механическая и электромеханические характеристики, режимы торможения.	4
19-20	5	Функциональная схема электропривода ШИП-ДПТ, особенности выбора элементов и расчета силового блока управления, симметричный и несимметричный режим работы. Пример реализации реверсивного	4

		электропривода ШИП-ДПТ: предъявляемые требования, выбор элементов системы управления, разработка управляющего устройства микропроцессорной системы управления, блок-схема алгоритма программного обеспечения.	
21-22	6	Микропроцессорная система управления электропривода с вентильным двигателем: область применения, структуры построения и основные характеристики. Вентильный двигатель: принцип действия, состав, варианты исполнения, датчик положения ротора, последовательность переключения обмоток силовой части, основные характеристики, схемы управления, особенности выбора по мощности.	4
23-24	6	Функциональная схема вентильного электропривода, особенности расчета силового блока управления, симметричный и несимметричный режимы работы. Пример реализации вентильного электропривода: предъявляемые требования, выбор элементов системы управления, разработка управляющего устройства микропроцессорной системы управления, блок-схема алгоритма программного обеспечения.	4

5.2. Практические занятия, семинары

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание практического занятия, семинара	Кол-во часов
1	3	АНАЛОГО-ЦИФРОВОЙ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЬ	2
2	3	ДИНАМИЧЕСКАЯ ИНДИКАЦИЯ СИМВОЛОВ	2
3	4	МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ СКОРОСТЬЮ ШАГОВОГО ДВИГАТЕЛЯ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ ШЕСТНАДЦАТИРАЗРЯДНОГО ТАЙМЕРА Т1	2
4	4	МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ ПОЛОЖЕНИЕМ ШАГОВОГО ДВИГАТЕЛЯ.	2
5-6	5	МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ СКОРОСТЬЮ ДВИГАТЕЛЯ ПОСТОЯННОГО ТОКА ПО СХЕМЕ ШИП-ДПТ	4
7-8	6	ФОРМИРОВАНИЕ МНОГОФАЗНЫХ ПЕРИОДИЧЕСКИХ НАПРЯЖЕНИЙ В ЭЛЕКТРИЧЕСКИХ МАШИНАХ ПЕРЕМЕННОГО ТОКА	4

5.3. Лабораторные работы

Не предусмотрены

5.4. Самостоятельная работа студента

Выполнение СРС			
Подвид СРС	Список литературы (с указанием разделов, глав, страниц) / ссылка на ресурс	Семестр	Кол-во часов
Подготовка к практическому занятию "МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ ПОЛОЖЕНИЕМ ШАГОВОГО ДВИГАТЕЛЯ"	ПУМД: [МПСРС,1]: с.169-179, с.275-298; ЭУМД: [МПСРС, 5]: с.95-103, с.170-195; [Доп. лит., 4]: с.230-248, с.255-305; [МПСРС, 1]: с.7-17; ПО: [1], [2], [3]. Информационные справочные системы: [1], [2]. Отечественные и зарубежные печатные журналы по дисциплине: [1], [2], [3], [4]	2	8
Подготовка к экзамену	ПУМД: [Осн. лит., 1]: с.70-100, с.161-216,	2	21,5

	с.403-418, с.557-596; [Осн. лит., 2]: с. 17-59, с.364-469; [МПСРС,1]: с.41-100; ЭУМД: [Доп. лит., 4]: с.148-199; ПО: [1], [2], [3]. Информационные справочные системы: [1], [2]. Отечественные и зарубежные печатные журналы по дисциплине: [1], [2], [3], [4]		
Подготовка к практическому занятию "АНАЛОГО-ЦИФРОВОЙ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЬ"	ПУМД: [МПСРС,1]: с.169-179, с.275-298; ЭУМД: [МПСРС, 5]: с.104-106; [Доп. лит., 4]: с.310-324; [МПСРС, 1]: с.29-40; ПО: [1], [2], [3]. Информационные справочные системы: [1], [2]. Отечественные и зарубежные печатные журналы по дисциплине: [1], [2], [3], [4]	2	8
Подготовка к практическому занятию "ДИНАМИЧЕСКАЯ ИНДИКАЦИЯ СИМВОЛОВ"	ПУМД: [МПСРС,1]: с.169-179, с.275-298; ЭУМД: [МПСРС, 5]: с.13-22; с.81-91; [Доп. лит., 4]: с.390-397; [Осн. лит., 3]: с.102-157; [МПСРС, 1]: с.41-55; ПО: [1], [2], [3]. Информационные справочные системы: [1], [2]. Отечественные и зарубежные печатные журналы по дисциплине: [1], [2], [3], [4]	2	8
Подготовка к практическому занятию "МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ СКОРОСТЬЮ ДВИГАТЕЛЯ ПОСТОЯННОГО ТОКА ПО СХЕМЕ ШИП-ДПТ"	ПУМД: [МПСРС,1]: с.169-179, с.275-298; ЭУМД: [МПСРС, 5]: с.95-103, с.170-195; [Доп. лит., 4]: с.230-248, с.255-305; [МПСРС, 1]: с.18-29; ПО: [1], [2], [3]. Информационные справочные системы: [1], [2]. Отечественные и зарубежные печатные журналы по дисциплине: [1], [2], [3], [4]	2	8
Подготовка к практическому занятию "ФОРМИРОВАНИЕ МНОГОФАЗНЫХ ПЕРИОДИЧЕСКИХ НАПРЯЖЕНИЙ В ЭЛЕКТРИЧЕСКИХ МАШИНАХ ПЕРЕМЕННОГО ТОКА"	ПУМД: [МПСРС,1]: с.169-179, с.275-298; ЭУМД: [МПСРС, 5]: с.95-103, с.170-195; [МПСРС,1]: с.70-75; ПО: [1], [2], [3]. Информационные справочные системы: [1], [2]. Отечественные и зарубежные печатные журналы по дисциплине: [1], [2], [3], [4]	2	8
Подготовка к практическому занятию "МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ СКОРОСТЬЮ ШАГОВОГО ДВИГАТЕЛЯ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ ШЕСТНАДЦАТИРАЗРЯДНОГО ТАЙМЕРА Т1"	ПУМД: [МПСРС,1]: с.169-179, с.275-298; ЭУМД: [МПСРС, 5]: с.95-103, с.170-195; [Доп. лит., 4]: с.230-248, с.255-305; [МПСРС, 1]: с.7-17; ПО: [1], [2], [3]. Информационные справочные системы: [1], [2]. Отечественные и зарубежные печатные журналы по дисциплине: [1], [2], [3], [4]	2	8

6. Фонд оценочных средств для проведения текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации

Контроль качества освоения образовательной программы осуществляется в соответствии с Положением о балльно-рейтинговой системе оценивания результатов учебной деятельности обучающихся.

6.1. Контрольные мероприятия (КМ)

№ КМ	Се-местр	Вид контроля	Название контрольного мероприятия	Вес	Макс. балл	Порядок начисления баллов	Учи-тыва-ется в ПА
1	2	Текущий контроль	Практическое занятие №1 "АНАЛОГО-ЦИФРОВОЙ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЬ"	0,1	5	Занятие предназначено для закрепления знаний по теме "Микропроцессорные устройства коррекции, индикации и управления" (раздел 3) и выдается в соответствии с вариантом из методических указаний для самостоятельной работы студента. Задание включает в себя разработку проекта (предварительное домашнее задание), демонстрацию работы проекта на контроллере, оформление отчета, защиту по теоретическим вопросам из списка. При защите студенту задается не менее трех вопросов. Критерии выставления баллов: 0 баллов: Предварительное домашнее задание не сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 1 балл: Предварительное домашнее задание сделано с ошибками, требующими исправления. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 2 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 3 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация	экзамен

						задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета выявила ошибки, требующие исправления. Дан ответ на 1 из 3 теоретических вопросов. 4 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 2 из 3 теоретических вопросов. 5 баллов: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 3 из 3 теоретических вопросов.	
2	2	Текущий контроль	Практическое занятие №2. ДИНАМИЧЕСКАЯ ИНДИКАЦИЯ СИМВОЛОВ	0,1	5	Занятие предназначено для закрепления знаний по теме "Микропроцессорные устройства коррекции, индикации и управления" (раздел 3) и выдается в соответствии с вариантом из методических указаний для самостоятельной работы студента. Задание включает в себя разработку проекта (предварительное домашнее задание), демонстрацию работы проекта на контроллере, оформление отчета, защиту по теоретическим вопросам из списка. При защите студенту задается не менее трех вопросов. Критерии выставления баллов: 0 баллов: Предварительное домашнее задание не сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не	экзамен

						сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 1 балл: Предварительное домашнее задание сделано с ошибками, требующими исправления. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 2 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 3 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета выявила ошибки, требующие исправления. Дан ответ на 1 из 3 теоретических вопросов. 4 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 2 из 3 теоретических вопросов. 5 баллов: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 3 из 3 теоретических вопросов.	
3	2	Текущий контроль	Практическое занятие №3. МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ СКОРОСТЬЮ ШАГОВОГО ДВИГАТЕЛЯ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ ШЕСТНАДЦАТИРАЗРЯДНОГО ТАЙМЕРА Т1	0,2	5	Занятие предназначено для закрепления знаний по теме "Микропроцессорная система управления электропривода с шаговым двигателем" (раздел 4) и выдается в	экзамен

						соответствии с вариантом из методических указаний для самостоятельной работы студента. Задание включает в себя разработку проекта (предварительное домашнее задание), демонстрацию работы проекта на контроллере, оформление отчета, защиту по теоретическим вопросам из списка. При защите студенту задается не менее трех вопросов. Критерии выставления баллов: 0 баллов: Предварительное домашнее задание не сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 1 балл: Предварительное домашнее задание сделано с ошибками, требующими исправления. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 2 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 3 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета выявила ошибки, требующие исправления. Дан ответ на 1 из 3 теоретических вопросов. 4 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере	

						произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 2 из 3 теоретических вопросов. 5 баллов: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 3 из 3 теоретических вопросов.	
4	2	Текущий контроль	Практическое занятие №3. МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ ПОЛОЖЕНИЕМ ШАГОВОГО ДВИГАТЕЛЯ	0,2	5	Занятие предназначено для закрепления знаний по теме "Микропроцессорная система управления электропривода с шаговым двигателем" (раздел 4) и выдается в соответствии с вариантом из методических указаний для самостоятельной работы студента. Задание включает в себя разработку проекта (предварительное домашнее задание), демонстрацию работы проекта на контроллере, оформление отчета, защиту по теоретическим вопросам из списка. При защите студенту задается не менее трех вопросов. Критерии выставления баллов: 0 баллов: Предварительное домашнее задание не сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 1 балл: Предварительное домашнее задание сделано с ошибками, требующими исправления. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не	экзамен

						сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 2 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 3 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета выявила ошибки, требующие исправления. Дан ответ на 1 из 3 теоретических вопросов. 4 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 2 из 3 теоретических вопросов. 5 баллов: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 3 из 3 теоретических вопросов.	
5	2	Текущий контроль	Практическое занятие №5. МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЕНИЕ СКОРОСТЬЮ ДВИГАТЕЛЯ ПОСТОЯННОГО ТОКА ПО СХЕМЕ ШИП-ДПТ	0,2	5	Занятие предназначено для закрепления знаний по теме "Микропроцессорная система управления электропривода по схеме ШИП-ДПТ" (раздел 5) и выдается в соответствии с вариантом из методических указаний для самостоятельной работы студента. Задание включает в себя разработку проекта (предварительное домашнее задание), демонстрацию работы проекта на контроллере,	экзамен

						оформление отчета, защиту по теоретическим вопросам из списка. При защите студенту задается не менее трех вопросов. Критерии выставления баллов: 0 баллов: Предварительное домашнее задание не сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 1 балл: Предварительное домашнее задание сделано с ошибками, требующими исправления. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 2 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 3 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета выявила ошибки, требующие исправления. Дан ответ на 1 из 3 теоретических вопросов. 4 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 2 из 3 теоретических вопросов. 5 баллов: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере	

						произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 3 из 3 теоретических вопросов.	
6	2	Текущий контроль	Практическое занятие №6. ФОРМИРОВАНИЕ МНОГОФАЗНЫХ ПЕРИОДИЧЕСКИХ НАПРЯЖЕНИЙ В ЭЛЕКТРИЧЕСКИХ МАШИНАХ ПЕРЕМЕННОГО ТОКА	0,2	5	Занятие предназначено для закрепления знаний по теме "Микропроцессорная система управления электропривода с вентильным двигателем" (раздел 6) и выдается в соответствии с вариантом из методических указаний для самостоятельной работы студента. Задание включает в себя разработку проекта (предварительное домашнее задание), демонстрацию работы проекта на контроллере, оформление отчета, защиту по теоретическим вопросам из списка. При защите студенту задается не менее трех вопросов. Критерии выставления баллов: 0 баллов: Предварительное домашнее задание не сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 1 балл: Предварительное домашнее задание сделано с ошибками, требующими исправления. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 2 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере не произведена. Отчет не сдан. Не дан ответ ни на один вопрос. 3 балла: Предварительное	экзамен

						домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета выявила ошибки, требующие исправления. Дан ответ на 1 из 3 теоретических вопросов. 4 балла: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 2 из 3 теоретических вопросов. 5 баллов: Предварительное домашнее задание сделано. Демонстрация задачи на контроллере произведена. Отчет сдан, проверка отчета не выявила ошибок. Дан ответ на 3 из 3 теоретических вопросов.	
8	2	Проме-жуточная аттестация	Экзамен	-	5	Экзамен проводится в письменной форме. Каждому студенту выдается билет, в котором присутствует два теоретических вопроса и одна задача. Каждый отвеченный вопрос оценивается баллами: вопрос №1 - 1 балл, вопрос №2 - 1 балл, вопрос №3 (задача) - 3 балла (задача включает три пункта, каждый из которых оценивается по 1 баллу). Критерии начисления баллов: 5 баллов: Дан ответ на оба теоретических вопроса. Задача решена полностью. 4 балла: Сумма баллов за теоретические вопросы и задачу составляет 4 балла. 3 балла: Сумма баллов за теоретические вопросы и задачу составляет 3 балла. 2 балла: Сумма баллов за	экзамен

						теоретические вопросы и задачу составляет 2 балла. 1 балл: Сумма баллов за теоретические вопросы и задачу составляет 1 балл. 0 баллов: Сумма баллов за теоретические вопросы и задачу составляет 0 баллов.	

6.2. Процедура проведения, критерии оценивания

Вид промежуточной аттестации	Процедура проведения	Критерии оценивания
экзамен	Оценка за промежуточную аттестацию рассчитывается по рейтингу обучающегося по дисциплине Rд на основе рейтинга по текущему контролю Rтек по формуле: Rд=Rтек, где Rтек=0,1 КМ1+0,1 КМ2+0,2 КМ3+0,2 КМ4+0,2 КМ5+0,2 КМ6 рассчитывается на основе баллов, набранных обучающимся по результатам текущего контроля с учетом весовых коэффициентов. Но студент вправе улучшить свой результат при помощи сдачи промежуточной аттестации, тогда рейтинг обучающегося по дисциплине рассчитывается по формуле: Rд=0,6 Rтек+0,4 Rпа, где Rпа – рейтинг за промежуточную аттестацию. Шкала перевода рейтинга в оценку: «Отлично» - Rк = 85…100%; «Хорошо» - Rк = 75…84%; « Удовлетворительно» - Rк = 60…74%; « Неудовлетворительно» - Rк = 0…59%.	В соответствии с пп. 2.5, 2.6 Положения

6.3. Паспорт фонда оценочных средств

Компетенции	Результаты обучения	№ КМ					
		1	2	3	4	5	6	8
ПК-1	Знает: способы контроля технического состояния микропроцессорных систем управления наземных транспортных средств		+		+		+	+
ПК-1	Умеет: контролировать технического состояния микропроцессорных систем управления наземных транспортных средств	+		+	+	+	+	+
ПК-1	Имеет практический опыт: выполнения контроля технического состояния микропроцессорных систем управления наземных транспортных средств	+	+	+		+	+	+

Типовые контрольные задания по каждому мероприятию находятся в приложениях.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

Печатная учебно-методическая документация

а) основная литература:

1. Таненбаум, Э. Архитектура компьютера [Текст] пер. с англ. Э. Таненбаум, Т. Остин. - 6-е изд. - СПб. и др.: Питер, 2014. - 811 с. ил.
2. Юферов, Ф. М. Электрические машины автоматических устройств Учеб. для вузов по спец."Электромеханика". - 2-е изд., перераб. и доп. - М.: Высшая школа, 1988. - 475 с. ил.

б) дополнительная литература:

Не предусмотрена

в) отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке:

1. Программные продукты и системы науч.-практ. изд. Междунар. ассоц. фондов мира, Науч.-исслед. ин-т "Центрпрограммсистем", ред. журн. журнал. - М., 1989-
2. Радиомир ежемес. массовый журн. ООО "НТК ИНФОТЕХ" журнал. - М., 1991-
3. Вестник Южно-Уральского государственного университета. Серия: Математическое моделирование и программирование науч. журн. Юж.-Урал. гос. ун-т; ЮУрГУ журнал. - Челябинск, 2008-
4. Нано- и микросистемная техника междисциплинар. теорет. и приклад. науч.-техн. журн. Изд-во "Новые технологии" журнал. - М., 2000-

г) методические указания для студентов по освоению дисциплины:

1. Трамперт, В. AVR-RISC микроконтроллеры: Архитектура, аппаратные ресурсы, система команд, программирование, применение В. Трамперт; Пер. с нем. В. П. Репало и др. - Киев: МК-Пресс, 2006. - 459 с.

из них: учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студента:

1. Трамперт, В. AVR-RISC микроконтроллеры: Архитектура, аппаратные ресурсы, система команд, программирование, применение В. Трамперт; Пер. с нем. В. П. Репало и др. - Киев: МК-Пресс, 2006. - 459 с.

Электронная учебно-методическая документация

№	Вид литературы	Наименование ресурса в электронной форме	Библиографическое описание
1	Методические пособия для самостоятельной работы студента	Учебно-методические материалы кафедры	Хусаинов Р.З., Качалов А.В. Микропроцессорные системы управления электроприводов: Методические указания к выполнению лабораторных работ. – Челябинск, Учтех-Профи, 2018.– 77 с. https://aep.susu.ru/assets/55_mps_lr.pdf
2	Методические пособия для самостоятельной работы студента	Учебно-методические материалы кафедры	Хусаинов Р.З., Качалов А.В. Микропроцессорные системы управления электроприводов. Учебное пособие к курсовому проектированию. Челябинск, Издво ЮУрГУ, 2018. – 48 с https://aep.susu.ru/assets/55_mps_kp.pdf
3	Основная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Баранов, В.Н. Применение микроконтроллеров AVR: схемы, алгоритмы, программы. [Электронный ресурс] — Электрон. дан. — М. : ДМК Пресс, 2010. — 288 с. http://e.lanbook.com/book/60980
4	Дополнительная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Евстифеев, А.В. Микроконтроллеры AVR семейств Tiny и Mega фирмы ATMEL. [Электронный ресурс] — Электрон. дан. — М. : Додэка-XXI, 2010. — 558 с. http://e.lanbook.com/book/40990
5	Методические пособия для	Электронно-библиотечная	Белов, А.В. Разработка устройств на микроконтроллерах AVR: шагаем от «чайника» до

	самостоятельной работы студента	система издательства Лань	профи. [Электронный ресурс] — Электрон. дан. — СПб. : Наука и Техника, 2013. — 528 с. http://e.lanbook.com/book/35927

Перечень используемого программного обеспечения:

1. Microsoft-Windows(бессрочно)
2. Microsoft-Office(бессрочно)
3. Atmel-AVRStudio(бессрочно)

Перечень используемых профессиональных баз данных и информационных справочных систем:

1. -База данных ВИНИТИ РАН(бессрочно)
2. -Информационные ресурсы ФГУ ФИПС(бессрочно)

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Вид занятий	№ ауд.	Основное оборудование, стенды, макеты, компьютерная техника, предустановленное программное обеспечение, используемое для различных видов занятий
Лабораторные занятия	264 (1)	ЛАБОРАТОРНЫЙ СТЕНД "МИКРОПРОЦЕССОРНЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ЭЛЕКТРОПРИВОДОВ"
Лабораторные занятия	264 (1)	Исследовательский лабораторный комплекс "Высокопроизводительные микроконтроллеры в системах управления электроприводов летательных аппаратов"
Лабораторные занятия	264 (1)	ЛАБОРАТОРНЫЙ СТЕНД "ПРОГРАММИРУЕМЫЕ МИКРОКОНТРОЛЛЕРЫ" (ATMega)