ЮЖНО-УРАЛЬСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

УТВЕРЖДАЮ:
Заведующий выпускающей кафедрой

ЮУрГУ
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: 10.09.2024

М. А. Григорьев

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины 1.Ф.П0.05 Теория нелинейных и импульсных систем регулирования
для направления 15.03.04 Автоматизация технологических процессов и производств
уровень Бакалавриат
профиль подготовки Автоматизация технологических процессов в промышленности
форма обучения очная
кафедра-разработчик Электропривод, мехатроника и электромеханика

Рабочая программа составлена в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 15.03.04 Автоматизация технологических процессов и производств, утверждённым приказом Минобрнауки от 09.08.2021 № 730

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

ЮУрГУ
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: 10.09.2024

М. А. Григорьев

Разработчик программы, д.техн.н., профессор

ЮУрГУ
Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП
Кому выдан: Кодкин В. Л.
Пользователь: kodkinvl
Дата подписания: 10.09.2024

В. Л. Кодкин

Челябинск

1. Цели и задачи дисциплины

Цель освоения дисциплины "Теория нелинейных и импульсных систем регулирования" состоит в ознакомлении с принципами построения нелинейных и импульсных систем регулирования, которые являются частью сложных электромеханических систем. Развитие у студентов практических представлений о процессах в таких системах и методах исследования поведения этих систем. Для достижения поставленной цели в курсе необходимо решить следующие задачи: изучение принципов построения нелинейных и импульсных систем регулирования; изучение принципов их математического описания; изучение вопросов анализа и синтеза систем автоматического регулирования (САР) с нелинейными и импульсными элементами.

Краткое содержание дисциплины

В курсе рассматриваются следующие вопросы: нелинейные системы; методы анализа нелинейных систем; установившиеся режимы в нелинейных системах; устойчивость нелинейных систем; понятие об импульсных системах; математическое описание импульсных систем; дискретные передаточные функции и расчет переходных процессов в импульсных системах; частотные характеристики и частотные передаточные функции импульсных систем; устойчивость импульсных систем. В процессе освоения дисциплины практические навыки будут формироваться в форме выполнения лабораторных работ. В течение семестра студенты защищаю отчеты по лабораторным работам путем письменного ответа на вопросы по теории и содержанию выполненной работы. Вид промежуточной аттестации - зачет.

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

Планируемые результаты освоения ОП ВО (компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине
ПК-1 Способен разработать текстовую и графическую части рабочей документации автоматизированной системы управления технологическими процессами.	Знает: Основные виды нелинейностей в динамическом описании систем автоматического управления и объектов автоматизации, а также их расчет при проектировании систем автоматического управления. Умеет: Выбирать нелинейные методы коррекции в том числе адаптивные при проектировании систем автоматического управления. Имеет практический опыт: Построения динамических моделей нелинейных систем автоматического управления.

3. Место дисциплины в структуре ОП ВО

Перечень предшествующих дисциплин, видов работ учебного плана	Перечень последующих дисциплин, видов работ
Элементы гидравлических и пневматических приводов промышленных роботов, Компьютерное зрение,	Проектирование автоматизированных систем, Интегрированные системы проектирования и управления,

Прототипирование и 3D моделирование, Гидравлические и пневматические средства автоматики	Полупроводниковая техника в робототехнических комплексах, Робототехнические системы в автоматизированном производстве (в металлургии), Техническое зрение автоматизированных технологических процессов, Производственная практика (преддипломная) (8 семестр)

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

Дисциплина	Требования
Элементы гидравлических и пневматических приводов промышленных роботов	Знает: Принципы действия гидро и пневмоэлементов автоматики и исполнительных механизмов, методы исследования гидро и пневмосистем, правила и условия выполнения работ с гидро- и пневмосистемами. Методические материалы технического обслуживания гидравлической части ГПС. Умеет: Выполнять работы в области профессиональной деятельности по проектированию гидро и пневмосистем, использовать математические методы в приложении к расчетам и исследованиям характеристик приводов и элементов гидро и пневмоавтоматики. Читать и разрабатывать гидравлические схемы. Осуществлять разработку документации по техническому обслуживанию и ремонту. Имеет практический опыт: Обоснованного принятия решений, изыскания возможности сокращения цикла работ, содействия подготовке процесса работ в машиностроительном производстве. Разработки документации по техническому обслуживанию и ремонту гидравлической части ГПС.
Компьютерное зрение	Знает: Основы работы с современными вычислительными системами и математические алгоритмы. Умеет: Использовать на практике математические алгоритмы в области компьютерного зрения. Имеет практический опыт: Технологиями программирования на языке высокого уровня алгоритмов компьютерного зрения.
Прототипирование и 3D моделирование	Знает: Устройство и принципы работы основного оборудования для технологий 3D моделирования и прототипирования, ключевые параметры технологических режимов. Умеет: Пользоваться специализированным программными продуктами для разработки и контроля параметров создания 3D моделей. Имеет практический опыт: Подготовки исходных данных для специализированного ПО,

	формирования управляющих программ для оборудования 3D печати, контроля параметров качества полученных изделий.
Гидравлические и пневматические средства автоматики	Знает: Принципы действия гидро и пневмоэлементов автоматики и исполнительных механизмов, методы исследования гидро и пневмосистем, правила и условия выполнения работ с гидро- и пневмосистемами. Методические материалы технического обслуживания гидравлической части ГПС. Умеет: Выполнять работы в области профессиональной деятельности по проектированию гидро и пневмосистем, использовать математические методы в приложении к расчетам и исследованиям характеристик приводов и элементов гидро и пневмоавтоматики. Читать и разрабатывать гидравлические схемы. Осуществлять разработку документации по техническому обслуживанию и ремонту. Имеет практический опыт: Обоснованного принятия решений, изыскания возможности сокращения цикла работ, содействия подготовке процесса работ в машиностроительном производстве. Разработки документации по техническому обслуживанию и ремонту гидравлической части ГПС.

4. Объём и виды учебной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 з.е., 108 ч., 54,25 ч. контактной работы

Вид учебной работы	Всего часов	Распределение по семестрам в часах
		Номер семестра
		6
Общая трудоёмкость дисциплины	108	108
Аудиторные занятия:	48	48
Лекции (Л)	16	16
Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ)	16	16
Лабораторные работы (ЛР)	16	16
Самостоятельная работа (СРС)	53,75	53,75
Подготовка к зачёту	10,75	10.75
Подготовка к защите отчетов по лабораторным работам	15	15
Подготовка к лабораторным работам	13	13
Оформление отчетов по лабораторным работам	15	15
Консультации и промежуточная аттестация	6,25	6,25
Вид контроля (зачет, диф.зачет, экзамен)	-	зачет

5. Содержание дисциплины

№ раздела	Наименование разделов дисциплины	Объем аудиторных занятий по видам в часах			
		Всего	Л	ПЗ	ЛР
1	Нелинейные системы. Установившиеся режимы в нелинейных системах	6	2	2	2
2	Методы анализа нелинейных систем. Фазовый метод	6	2	2	2
3	Устойчивость нелинейных систем автоматического регулирования (САР)	6	2	2	2
4	Понятие об импульсных системах. Математическое описание	6	2	2	2
5	Дискретные передаточные функции и частотные характеристики импульсных систем	12	4	4	4
6	Устойчивость импульсных систем	12	4	4	4

5.1. Лекции

№ лекции	№ раздела	Наименование или краткое содержание лекционного занятия	Кол-во часов
1	1	Нелинейные системы. Типы и характеристики нелинейных элементов. Установившиеся режимы в нелинейных системах. Соединения нелинейных элементов, методы расчёта параметров автоколебаний. Скользящий режим работы	2
2	2	Методы анализа нелинейных систем. Метод гармонической линеаризации. Фазовый метод	2
3	3	Устойчивость нелинейных САР. Критерии устойчивости. Примеры расчета	2
4	4	Понятие об импульсных системах. Математическое описание импульсных САР. Типы модуляции сигналов. Амплитуда-импульсная модуляция (АИМ) сигналов. Широтно-импульсная модуляция (ШИМ) сигналов. Частотно-импульсная модуляция сигналов (ЧИМ)	2
9	5	Дискретные передаточные функции и расчет переходных процессов в импульсных САР. Частотные характеристики и частотные передаточные функции импульсных САР	2
10	5	Дискретные передаточные функции и расчет переходных процессов в импульсных САР. Частотные характеристики и частотные передаточные функции импульсных САР	2
11	6	Устойчивость импульсных САР. Критерии устойчивости	2
12	6	Устойчивость импульсных САР. Примеры расчета	2

5.2. Практические занятия, семинары

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание практического занятия, семинара	Кол-во часов
1	1	типы нелинейных систем	2
2	2	метод фазовой плоскости	2
3	3	расчет устойчивости	2
4	4	Широтно- импульсная модуляция	2
5	5	расчет переходных процессов	2
6	5	расчет частотных характеристик	2
7	6	расчет устойчивости	2
8	6	расчет устойчивости	2

5.3. Лабораторные работы

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание лабораторной работы	Кол-во часов
1	1	Моделирование установившихся режимов в нелинейных системах	2
2	2	Метод гармонической линеаризации и статические характеристики системы с последовательным соединением нелинейных звеньев	2
3	3	Нелинейная система с релейным элементом	2
4	4	Моделирование импульсных систем с различными видами модуляции сигналов	2
5, 6	5	Исследование статических и динамических характеристик импульсных систем с различными видами модуляции сигналов	4
7, 8	6	Исследование устойчивости импульсных систем	4

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 зачёту	Основная литература: [1] с.4-20, с. 23-31, с. 73-142. Учебно-методическое обеспечение для СРС: [1] с. 45-47, с. 53-66, с. 68-81. Электронная учебно-методическая документация: [1] с. 5-19.	6	10,75
Подготовка к защите отчетов по лабораторным работам	Доп. литература: [1] с. 35-135. Профессиональные базы данных и информационные справочные системы: [1], [2]. Отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке: [1], [2].	6	15
Подготовка к лабораторным работам	Основная литература: [1] с.4-20, с. 23-31, с. 73-142. Электронная учебно-методическая документация: [1] с. 5-19. Программное обеспечение: [1], [2].	6	13
Оформление отчетов по лабораторным работам	Электронная учебно-методическая документация: [1] с. 5-19. Программное обеспечение: [1], [2].	6	15

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	6	Текущий контроль	Лабораторной работе №1 "Система с нелинейным элементом" (разделы 1, 2)	0,2	5	Контроль разделов 1, 2. Лабораторная работа выполняется по вариантам, отчёт оформляется индивидуально. Оформленный отчет студент сдает преподавателю на проверку в заранее установленный срок. При проверке преподаватель оценивает качество оформления, правильность расчетов и выводов. Общий балл при оценке складывается из следующих показателей: - приведены методики расчетов, расчеты безошибочны – 1 балл; - безошибочно выполнены графические построения частотных характеристик линейной части – 1 балл; - безошибочно выполнены графические построения частотных характеристик нелинейного элемента – 1 балл; - исходные данные для расчетов в программном обеспечении корректны – 1 балл; - выводы логичны и обоснованы – 1 балл.	зачет
2	6	Текущий контроль	Защита отчета по лабораторной работе №1 (разделы 1, 2)	0,2	5	Защита отчета проводиться каждым студентом индивидуально в формате "вопрос-ответ" (задаются 3 вопроса). Первые два вопроса основные. За каждый правильный ответ на вопрос ставиться 2 балла, за частично правильный ответ ставиться 1 балл, за неправильный ответ - 0 баллов. Последний вопрос требует утвердительного или отрицательного ответа, либо необходимо выбрать правильный вариант из двух или трех предложенных. За правильный ответ ставиться 1 балл, за неправильный ответ - 0 баллов.	зачет
3	6	Текущий контроль	Отчет по лабораторной работе №2 "Исследование нелинейных систем методом фазовой плоскости" (разделы 3, 4)	0,15	5	Контроль разделов 3, 4. Лабораторная работа выполняется по вариантам, отчёт оформляется индивидуально. Оформленный отчет студент сдает преподавателю на проверку в заранее установленный срок. При проверке преподаватель оценивает качество оформления, правильность расчетов и выводов. Общий балл при оценке складывается из следующих показателей: - правильно реализована математическая модель нелинейной системы – 1 балл; - безошибочно построены фазовые траектории вручную – 1 балл;	зачет

						- безошибочно построены фазовые траектории в программном обеспечении – 1 балл; - анализ влияния параметров нелинейного элемента на процессы в нелинейной системе корректен – 1 балл; - выводы логичны и обоснованы – 1 балл.	
4	6	Текущий контроль	Защита отчета по лабораторной работе №2 (разделы 3, 4)	0,15	5	Контроль разделов 3, 4. Защита отчета проводиться каждым студентом индивидуально в формате "вопрос-ответ" (задаются 3 вопроса). Первые два вопроса основные. За каждый правильный ответ на вопрос ставиться 2 балла, за частично правильный ответ ставиться 1 балл, за неправильный ответ - 0 баллов. Последний вопрос требует утвердительного или отрицательного ответа, либо необходимо выбрать правильный вариант из двух или трех предложенных. За правильный ответ ставиться 1 балл, за неправильный ответ - 0 баллов.	зачет
5	6	Текущий контроль	Отчет по лабораторной работе №3 "Система с импульсным элементом" (разделы 5, 6)	0,15	5	Контроль разделов 5, 6. Лабораторная работа выполняется по вариантам, отчёт оформляется индивидуально. Оформленный отчет студент сдает преподавателю на проверку в заранее установленный срок. При проверке преподаватель оценивает качество оформления, правильность расчетов и выводов. Общий балл при оценке складывается из следующих показателей: - правильно реализована математическая модель импульсной системы – 1 балл; - безошибочно построены частотные характеристики эквивалентной непрерывной системы – 1 балл; - оценка устойчивости эквивалентной непрерывной системы выполнена верно – 1 балл; - оценка устойчивости импульсной системы с учетом скважности импульсов выполнена верно – 1 балл; - выводы логичны и обоснованы – 1 балл.	зачет
6	6	Текущий контроль	Защита отчета по лабораторной работе №3 (разделы 5, 6)	0,15	5	Контроль разделов 5, 6. Защита отчета проводиться каждым студентом индивидуально в формате "вопрос-ответ" (задаются 3 вопроса). Первые два вопроса основные. За каждый правильный ответ на вопрос ставиться	зачет

						2 балла, за частично правильный ответ ставиться 1 балл, за неправильный ответ - 0 баллов. Последний вопрос требует утвердительного или отрицательного ответа, либо необходимо выбрать правильный вариант из двух или трех предложенных. За правильный ответ ставиться 1 балл, за неправильный ответ - 0 баллов.	
7	6	Проме-жуточная аттестация	Зачет	-	5	Студенту выдается тестовая работа, состоящая из 20-ти заданий, позволяющих оценить сформированность компетенций. Максимальная оценка за тестирование 10 баллов. За каждый правильный ответ выставляется 0,5 балла. Для зачета достаточно набрать 6 баллов. На ответы отводится 30 минут. По истечении этого времени преподаватель проверяет ответы, задает при необходимости уточняющие вопросы и выставляет оценку.	зачет

6.2. Процедура проведения, критерии оценивания

Вид промежуточной аттестации	Процедура проведения	Критерии оценивания
зачет	Итоговый рейтинг Rд рассчитывается на основе рейтинга по текущему контролю Rтек по формуле: Rд=Rтек, где Rтек=0,2*КМ1+0,2*КМ2+0,15*КМ3+0,15*КМ4+0,15*КМ5+0,15*КМ6 рассчитывается на основе баллов, набранных обучающимся по результатам текущего контроля с учетом весового коэффициента. Шкала перевода рейтинга: "Зачтено" - Rд=60…100%, "Не зачтено" - Rд = 0…59%. Выставление зачета осуществляется по текущему контролю в случае, если рейтинг обучающегося выше 60%. Если текущий рейтинг обучающегося ниже 60%, то студент должен набрать недостающие баллы на зачете. В этом случае рейтинг студента по дисциплине Rд определяется по формуле Rд=0,6*Rтек+0,4*Rпа, где Rпа - рейтинг промежуточной аттестации.	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	7
ПК-1	Знает: Основные виды нелинейностей в динамическом описании систем автоматического управления и объектов автоматизации, а также их расчет при проектировании систем автоматического управления.	+	+	+	+	+	+	+
ПК-1	Умеет: Выбирать нелинейные методы коррекции в том числе адаптивные при проектировании систем автоматического управления.	+	+	+	+	+	+	+
ПК-1	Имеет практический опыт: Построения динамических моделей нелинейных систем автоматического управления.	+	+	+	+	+	+	+

Типовые контрольные задания по каждому мероприятию находятся в приложениях.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

Печатная учебно-методическая документация

а) основная литература:

1. Бабаков, Н. А. Теория автоматического управления Ч. 2 Теория нелинейных и специальных систем автоматического управления Учеб. для вузов по спец."Автоматика и телемеханика": В 2-х ч. Под ред. А. А. Воронова. - 2-е изд., перераб. и доп. - М.: Высшая школа, 1986. - 503 с.

б) дополнительная литература:

1. Усынин, Ю. С. Теория автоматического управления [Текст] учеб. пособие для вузов по специальности 140604 - "Электропривод и автоматика пром. установок и технол. комплексов" Ю. С. Усынин. - Челябинск: Издательский Центр ЮУрГУ, 2010. - 174, [1] с. ил. электрон. версия

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

1. Южно-Уральский государственный университет (ЮУрГУ) Челябинск Вестник Южно-Уральского государственного университета Юж.-Урал. гос. ун-т; ЮУрГУ журнал. - Челябинск: Издательство ЮУрГУ, 2001-
2. Реферативный журнал. Энергетика. 22. свод. том Рос. акад. наук, Всерос. ин-т науч. и техн. информ. (ВИНИТИ) реферативный журнал. - М.: ВИНИТИ, 1982-

г) методические указания для студентов по освоению дисциплины:

1. Ким, Д. П. Теория автоматического управления Т. 2 Многомерные, нелинейные, оптимальные и адаптивные системы Учеб. пособие для вузов по направлению "Автоматизация и упр." Д. П. Ким. - М.: Физматлит, 2004. - 463 с.

из них: учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студента:

1. Ким, Д. П. Теория автоматического управления Т. 2 Многомерные, нелинейные, оптимальные и адаптивные системы Учеб. пособие для вузов по направлению "Автоматизация и упр." Д. П. Ким. - М.: Физматлит, 2004. - 463 с.

Электронная учебно-методическая документация

№	Вид литературы	Наименование ресурса в электронной форме	Библиографическое описание
1	Основная литература	Учебно-методические материалы кафедры	Нелинейные и импульсные системы регулирования: учебное пособие / В.П. Мацин, А.Н. Горожанкин, Н.Ю. Сидоренко. – Челябинск: Изд-во ЮУрГУ, 20 21 с. https://lib.susu.ru/ftd?base=SUSU_METHOD&key=000526632&dtype=F&etyp

Перечень используемого программного обеспечения:

1. Math Works-MATLAB, Simulink 2013b(бессрочно)
2. Microsoft-Office(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
Лекции	526-3 (1)	Специализированные аудитории, оборудованные аудиовизуальным оборудованием и стендами, позволяющими вести учебным процесс с использованием мультимедийных технологий.
Лабораторные занятия	526-2 (1)	Компьютерный класс кафедры АЭП имеет 14 персональных компьютеров с выходом в Интернет (ресурсы и фонды библиотек). Открытые коммерческие ресурсы для академического доступа. Научно-техническая информация, содержащая сведения о новых типах электротехнических комплексов. Реестры и бюллетени ФИПС (Научно-техническая информация, содержащая сведения о новых типах электрических преобразователей и систем управления).