



## МИНОБРНАУКИ РОССИИ

Волжский политехнический институт  
(филиал) федерального государственного бюджетного образовательного учреждения  
высшего образования «Волгоградский государственный технический университет»

### Автомеханический факультет

УТВЕРЖДЕНО  
Автомеханический факультет  
Декан Костин В.Е.  
30.08.2022 г.

## Теория автоматического управления

### рабочая программа дисциплины (модуля, практики)

Закреплена за кафедрой	<b>Автоматика, электроника и вычислительная техника</b>		
Учебный план	15.03.05	Конструкторско-технологическое обеспечение	машиностроительных производств
Профиль	<b>Технологии цифрового проектирования и производства в машиностроении</b>		
Квалификация	<b>бакалавр</b>		
Срок обучения	<b>4 года</b>		

Форма обучения	<b>очная</b>	Общая трудоемкость	<b>2 ЗЕТ</b>
Виды контроля в семестрах:	зачеты 6		

Семестр(Курс.Номер семестра на курсе)	6(3.2)		Итого	
	УП	ПП	УП	ПП
Лекции	16	16	16	16
Лабораторные	16	16	16	16
Итого ауд.	32	32	32	32
Контактная работа	32	32	32	32
Сам. работа	40	40	40	40
Часы на контроль	0	0	0	0
Практическая подготовка	0	0	0	0
Итого трудоемкость в часах	72	72	0	0

## ЛИСТ ОДОБРЕНИЯ И СОГЛАСОВАНИЯ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ

Разработчик(и) программы:

Доцент, ктн, Медведева Людмила Ивановна

Рецензент(ы):  
(при наличии)

Рабочая программа дисциплины (модуля, практики)

**Теория автоматического управления**

разработана в соответствии с ФГОС ВО:

Федеральный государственный образовательный стандарт высшего образования - бакалавриат по направлению подготовки 15.03.05 Конструкторско-технологическое обеспечение машиностроительных производств (приказ Минобрнауки России от 17.08.2020 г. № 1044)

составлена на основании учебного плана:

15.03.05 Конструкторско-технологическое обеспечение машиностроительных производств

Профиль: Технологии цифрового проектирования и производства в машиностроении

утвержденного учёным советом вуза от 31.05.2023 протокол № 10.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры:

Автоматика, электроника и вычислительная техника

Зав. кафедрой, к.т.н., А.А. Силаев от 30.08.2023 протокол №1

СОГЛАСОВАНО:

Автомеханический факультет

Председатель НМС факультета Костин В.Е.

Протокол заседания НМС факультета № 1 от 30.08.2022 г.

Рабочая программа дисциплины (модуля, практики) актуализирована 31.08.2023

<b>1. ЦЕЛИ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ, ПРАКТИКИ). ВИД, ТИП ПРАКТИКИ, СПОСОБ И ФОРМА (ФОРМЫ) ЕЕ ПРОВЕДЕНИЯ.</b>
Целью освоения дисциплины является получение теоретических знаний и практического опыта по основным направлениям автоматизации и управления АСУ.
Изучение дисциплины «Теория автоматического управления» способствует решению следующих задач профессиональной деятельности:
- освоение принципов функционирования и построения математических моделей объектов и систем непрерывного и дискретного управления;
- формирование у студентов современного представления о технических средствах и системах автоматического управления технологическими процессами;
- развитие у студентов навыков самостоятельно решать конкретные технологические и проектные задачи;
- приобретение необходимых знаний для освоения способов синтеза САУ и навыков обоснованно выбирать их;
- ознакомление с современными методами анализа и синтеза динамических систем с использованием типовых пакетов прикладных программ;
- усвоение основных положений современной теории оптимального и адаптивного управления.

<b>2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ, ПРАКТИКИ) В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ</b>	
Цикл (раздел) ОП:	Б1.О
<b>2.1</b>	<b>Требования к предварительной подготовке обучающегося:</b>
2.1.1	Электротехника и электроника
2.1.2	Математика
2.1.3	Гидравлика и основы гидропривода
2.1.4	Математическое моделирование процессов
2.1.5	Пакеты прикладных инженерных программ
2.1.6	Промышленная экология
2.1.7	Сопrotивление материалов
2.1.8	Теоретическая механика
2.1.9	Техническая термодинамика
2.1.10	Технология конструкционных материалов
2.1.11	Физика
2.1.12	Химия
<b>2.2</b>	<b>Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:</b>
2.2.1	Автоматизация производственных процессов в машиностроении
2.2.2	Надежность и диагностика технологических систем
2.2.3	Основы цифрового машиностроения
2.2.4	Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы
2.2.5	Производственная практика: преддипломная практика
<b>3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ, ПРАКТИКИ)</b>	
<b>ОПК-1.4: Применяет естественно-научные законы при решении профессиональных задач</b>	
:	
Результаты обучения: Умение применять естественно-научные законы при решении профессиональных задач	
<b>ОПК-5.3: Применяет общинженерные знания для решения производственных задач</b>	
:	
Результаты обучения: Владеет навыками применения общинженерных знаний для решения производственных задач	
<b>ПК-2.5: Выбирает средства автоматизации для реализации технологических процессов</b>	
:	
Результаты обучения: Умение выбирать средства автоматизации для реализации технологических процессов	

<b>4. СТРУКТУРА, СОДЕРЖАНИЕ И ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ, ПРАКТИКИ)</b>					
<b>Код занятия</b>	<b>Наименование разделов и тем /вид занятия/</b>	<b>Семестр / Курс</b>	<b>Часов</b>	<b>Компетенции</b>	<b>Форма контроля (Наименование оценочного средства)</b>
	<b>Раздел 1. Основные понятия и определения дисциплины</b>				
1.1	Что такое теория автоматического управления; что является объектом, предметом и целью изучения ТАУ; основные методы исследования в ТАУ. /Лек/	6	2	ОПК-1.4 ОПК-5.3	Зачет
	<b>Раздел 2. Общие принципы построения АСУ.</b>				
2.1	Основные понятия и определения; классификация АСУ; функциональные структурные схемы систем управления и характеристики их элементов. /Лек/	6	2	ОПК-1.4 ОПК-5.3 ПК-2.5	Зачет
	<b>Раздел 3. Методы математического описания линейных элементов АСУ</b>				
3.1	Особенности передаточных свойств элементов АСУ; характеристики воздействий и сигналов в АСУ; статические и динамические характеристики элементов АСУ. /Лек/	6	2	ОПК-1.4 ПК-2.5	Зачет
	<b>Раздел 4. Характеристики и модели типовых звеньев АСУ</b>				
4.1	Что такое типовые динамические звенья; классификация типовых динамических звеньев. /Лек/	6	2	ОПК-1.4	Зачет
4.2	Анализ динамических особенностей колебательного звена как наиболее используемого в промышленных системах. /Лаб/	6	4	ОПК-5.3	Отчет лабораторной работы
	<b>Раздел 5. Алгоритмические схемы замкнутых АСУ и характеристики их передаточных свойств.</b>				
5.1	Правила преобразования алгоритмических схем; основные принципы работы с интерактивными досками для визуализации принципов структурного преобразования систем автоматического управления. /Лек/	6	2	ОПК-1.4 ОПК-5.3 ПК-2.5	Зачет
5.2	Типовые алгоритмы управления в линейных АСУ; методы моделирования АСУ с использованием отраслевых программных продуктов. /Лек/	6	2	ОПК-1.4 ОПК-5.3	Зачет
5.3	Исследование влияния коррекционного звена на качественные характеристики систем автоматического управления. /Лаб/	6	6	ПК-2.5	Отчет лабораторной работы
	<b>Раздел 6. Анализ устойчивости и качества линейных АСУ.</b>				
6.1	Что такое устойчивость АСУ; общее математическое условие устойчивости; какие критерии применяют при анализе устойчивости АСУ; как влияют структура и параметры АСУ на ее устойчивость. Что такое качество управления; какими показателями характеризуется качество управления. /Лек/	6	2	ОПК-1.4 ОПК-5.3	Зачет
6.2	Исследование влияния структуры системы управления и вида управляющего устройства на устойчивость системы. /Лаб/	6	6	ОПК-1.4 ОПК-5.3 ПК-2.5	Отчет лабораторной работы
	<b>Раздел 7. Синтез линейных систем АСУ</b>				
7.1	Основные понятия синтеза АСУ; общие принципы синтеза алгоритмической структуры АСУ; методы определения алгоритмической структуры и настроечных параметров регуляторов в АСУ. /Лек/	6	2	ОПК-5.3 ПК-2.5	Зачет
7.2	Контрольная работа "Исследование динамических характеристик типовых элементов автоматизированной системы управления технологическим процессом". /Ср/	6	30	ОПК-5.3 ПК-2.5	Контрольная работа
7.3	Промежуточная аттестация /Зачёт/	6	10	ОПК-1.4 ОПК-5.3 ПК-2.5	

Примечание. Формы контроля: Эк – экзамен, К- контрольная работа, Ко- контрольный опрос, Сз- семестровое задание, З-зачет, ОП - отчет по практике.

## 5. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

Оценочные средства планируемых результатов обучения представлены в виде фондов оценочных средств (ФОС), разработанных в соответствии с локальным нормативным актом университета. ФОС может быть представлен в Приложении к рабочей программе.

Контрольные вопросы для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины:

ОПК-1 Способен применять современные экологичные и безопасные методы рационального использования сырьевых и энергетических ресурсов в машиностроении

1. Общие принципы построения автоматизированных систем управления
2. Основные понятия и определения ТАУ
3. Структура АСУ
4. Классификация АСУ
5. Методы математического описания линейных элементов АСУ
6. Особенности передаточных свойств элементов АСУ
7. Характеристики воздействий и сигналов в АСУ
8. Статические характеристики элементов
9. Динамические характеристики элементов АСУ
10. Обыкновенное дифференциальное уравнение
11. Временные характеристики
12. Передаточная функция
13. Частотные характеристики
14. Пример определения статических и динамических характеристик элемента АСУ

ОПК-5 Способен использовать основные закономерности, действующие в процессе изготовления машиностроительных изделий требуемого качества, заданного количества при наименьших затратах общественного труда;

1. Анализ устойчивости линейных АСУ
2. Что такое устойчивость АСУ?
3. Общее математическое условие устойчивости
4. Критерии устойчивости АСУ
5. Области устойчивости АСУ
6. Влияние структуры и параметров АСУ на устойчивость
7. Оценка качества управления АСУ
8. Понятие и показатели качества управления АСУ
9. Показатели качества управления АСУ в статическом режиме
10. Показатели качества управления АСУ в установившемся динамическом режиме
11. Показатели качества управления АСУ в переходном режиме
12. Интегральные показатели качества управления АСУ
13. Синтез линейных АСУ
14. Основные понятия синтеза АСУ
15. Общие принципы синтеза алгоритмической структуры АСУ
16. Определение алгоритмической структуры и настроечных параметров регуляторов АСУ с инерционными статическими объектами управления
17. Синтез многоконтурной АСУ подчиненного регулирования

ПК-2 Способен выбирать материалы, оборудование, средства технологического оснащения и автоматизации для реализации технологических процессов

1. Характеристики и модели типовых динамических звеньев АСУ
2. Что такое типовые динамические звенья?
3. Классификация типовых динамических звеньев
4. Приближенные динамические модели инерционных статических объектов управления
5. Алгоритмические схемы замкнутых автоматических систем управления и характеристики их передаточных свойств
6. Пример составления алгоритмической схемы АСУ
7. Правила преобразования алгоритмических схем
8. Передаточные функции типовой одноконтурной АСУ
9. Типовые алгоритмы управления в линейных АСУ
10. Методы моделирования АСУ с использованием программных продуктов

Тестовые задания для подготовки к промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины

ОПК-1 Способен применять современные экологичные и безопасные методы рационального использования сырьевых и энергетических ресурсов в машиностроении

1. По виду управляющего сигнала, вырабатываемого автоматическим регулятором САР бывают
  - а) релейные
  - б) цифровые
  - в) непрерывные

- г) дискретные
2. Частотные характеристики можно получить из:
- а) функции Хевисайда  
б) функции Дирака  
в) передаточной функции  
г) математической модели
3. Замкнутая САР с обратной связью реализует принцип регулирования:
- а) по возмущению  
б) комбинированный  
в) по заданию  
г) по отклонению
4. Передаточной функцией системы называется
- а) отношение выходного сигнала к входному сигналу  
б) отношение преобразованного по Лапласу выходного сигнала к преобразованному по Лапласу входному сигналу  
в) отношение преобразованного по Лапласу входного сигнала к преобразованному по Лапласу выходному сигналу  
г) отношение амплитуды выходного сигнала к амплитуде входного сигнала
5. Целью регулирования является
- а) выработка управляющих воздействий  
б) определение ошибки регулирования  
в) расчет параметров качества  
г) поддержание регулируемого параметра на заданном значении

ОПК-5 Способен использовать основные закономерности, действующие в процессе изготовления машиностроительных изделий требуемого качества, заданного количества при наименьших затратах общественного труда;

6. Зависимость выходного параметра объекта от времени при подаче на вход функции Дирака называется
- а) статической характеристикой  
б) переходным процессом  
в) весовой характеристикой  
г) частотной характеристикой
7. Зависимость выходного параметра объекта от времени при подаче на вход функции Хевисайда называется
- а) статической характеристикой  
б) переходным процессом  
в) весовой характеристикой  
г) частотной характеристикой
8.  $W(i\omega)$  обозначают:
- а) математическую модель  
б) переходную функцию  
в) передаточную функцию  
г) амплитудно-фазовую характеристику
9. Передаточная функция последовательного соединения определяется алгебраическим выражением
- а) суммы  
б) разности  
в) произведения  
г) отношения
10. Передаточная функция параллельного соединения определяется алгебраическим выражением
- а) суммы  
б) разности  
в) произведения  
г) отношения

ПК-2 Способен выбирать материалы, оборудование, средства технологического оснащения и автоматизации для реализации технологических процессов

11. Понятие времени регулирования системы
- а) время регулирования – это время, в течение которого, начиная с момента приложения воздействия на систему отклонение регулируемой величины от ее установившегося значения узад, будут меньше наперед заданного значения  $\delta$   
б) время регулирования – это время, в течение которого, начиная с момента приложения воздействия на систему отклонение регулируемой величины от ее установившегося значения узад, будут больше наперед заданного значения  $\delta$   
в) время регулирования – время, за которое регулируемая величина впервые достигает установившегося значения  
г) время регулирования определяет быстрдействие переходного процесса
12. Координаты точки, определяющей устойчивость системы согласно критерию Найквиста
- а) (0;0)  
б) (-1;0)  
в) (0;1)  
г) (1;1)
13. ТАУ это:
- а) наука об автоматических измерениях  
б) наука о математическом моделировании  
в) наука об автоматическом управлении

- г) наука о природоведении
14. Сколько квадрантов обходит годограф Михайлова устойчивой системы третьего порядка
- а) 1  
б) 2  
в) 3  
г) 4
15. Что такое автоколебания?
- А) колебания с постоянной амплитудой и частотой, возникающие в системе при отсутствии периодического сигнала на входе.  
Б) колебания с постоянной амплитудой, возникающие в системе при отсутствии периодического сигнала на входе.  
В) колебания с постоянной частотой, возникающие в системе при отсутствии периодического сигнала на входе.  
Г) колебания с постоянной амплитудой и частотой, возникающие в системе.
16. Критерий устойчивости Гурвица
- а) условие устойчивости по Гурвицу сводится к тому, чтобы при  $a_0 > 0$  все диагональные миноры главного определителя были  $> 0$   
б) если корни характеристического уравнения расположены на комплексной плоскости, то для устойчивости системы необходимо, чтобы все корни лежали слева от мнимой оси  
в) если характеристическое уравнение линеаризованной системы имеет хотя бы один корень с положительной вещественной частью, то исходная система устойчива  
г) чтобы САУ описываемая линейными дифференциальными уравнениями с постоянными коэффициентами была устойчивой, необходимо и достаточно, чтобы вещественные корни дифференциального уравнения были отрицательны
17. Прямые показатели качества
- а) время регулирования  
б) среднеквадратичная интегральная оценка  
в) перерегулирование  
г) колебательность
18. П-регулятор в динамическом отношении это
- а) звено второго порядка  
б) усилительное звено  
в) интегральное звено  
г) дифференциальное звено
19. Согласно критерию Рауса линейная система абсолютно устойчива, если
- а) в первом столбце таблицы Рауса нет положительных элементов  
б) в первом столбце таблицы Рауса нет отрицательных элементов  
в) нет нулевых элементов  
г) есть нулевые элементы
20. Переходный процесс системы для расчета передаточной функции объекта по методу Ротаца В.Я. должен иметь вид:
- а) С-образной кривой  
б) параболы  
в) гиперболы  
г) S-образной кривой
21. Структура ПИ-регулятора это
- а) последовательное соединение П- и И-составляющих  
б) параллельное соединение П- и И-составляющих  
в) соединение П- и И-составляющих с обратной связью  
г) нет П- и И-составляющих
22. Общее математическое условие устойчивости
- а) для устойчивости линейной АСУ необходимо и достаточно, чтобы действительные части всех корней характеристического уравнения системы были положительными (или чтобы все корни характеристического уравнения системы располагались в левой части комплексной плоскости).  
б) для устойчивости линейной АСУ необходимо и достаточно, чтобы действительные части всех корней характеристического уравнения системы были нулевыми (или чтобы все корни характеристического уравнения системы располагались в левой части комплексной плоскости).  
в) для устойчивости линейной АСУ необходимо и достаточно, чтобы мнимые части всех корней характеристического уравнения системы были отрицательными (или чтобы все корни характеристического уравнения системы располагались в левой части комплексной плоскости).  
г) для устойчивости линейной АСУ необходимо и достаточно, чтобы действительные части всех корней характеристического уравнения системы были отрицательными (или чтобы все корни характеристического уравнения системы располагались в левой части комплексной плоскости).
23. Расшифруйте аббревиатуру «ПИ-регулятор»
- а) позиционно-изодромный  
б) пропорционально-интегральный  
в) переходно-интегральный  
г) пропорционально-дифференциальный
24. Статическая характеристика это:
- а) зависимость выходного сигнала от входного  
б) зависимость входного сигнала от выходного  
в) зависимость входного сигнала от времени

## г) зависимость выходного сигнала от времени

В рамках освоения дисциплины «Теория автоматического управления» используются следующие критерии оценивания знаний студентов по оценочным средствам:

Студент в результате выполнения и сдачи оценочного средства может получить следующие оценки.

**Отлично**

Полностью и правильно выполнено, и оформлено задание.

При отчёте студент дал полные и правильные ответы на 90-100% задаваемых вопросов по теме работы.

**Хорошо**

Полностью и с небольшими неточностями выполнено и оформлено задание.

При отчёте студент дал не полные и с небольшими ошибками ответы на все задаваемые вопросы по теме работы или доля правильных ответов составила 70 – 89%.

**Удовлетворительно**

Не полностью и с ошибками выполнено и оформлено задание.

При отчёте студент дал не полные ответы и не на все задаваемые вопросы по теме работы. Доля правильных ответов составила 50 – 69%.

**Неудовлетворительно**

Студент не выполнил задание. Доля правильных ответов составила менее 50%.

Оценивание компетенций при изучении дисциплины «Теория автоматического управления»

Исходя из 100-балльной (пятибалльной) системы оценивания системы оценки успеваемости студентов, в ходе освоения изучаемой дисциплины студент получает итоговую оценку, по которой оценивается уровень освоения компетенций.

**90-100 баллов (отлично) повышенный уровень**

Студент демонстрирует сформированность компетенций на повышенном уровне, обнаруживает всестороннее, систематическое и глубокое знание учебного материала, усвоил основную литературу и знаком с дополнительной литературой, рекомендованной программой, умеет свободно выполнять практические задания, предусмотренные программой, свободно оперирует приобретенными знаниями, умениями и навыками, применяет их в ситуациях повышенной сложности.

**76-89 баллов (хорошо) базовый уровень**

Студент демонстрирует сформированность дисциплинарной компетенций на базовом уровне: основные знания, умения и навыки освоены, но допускаются незначительные ошибки, неточности, затруднения при аналитических операциях, переносе знаний, умений и навыков на новые, нестандартные ситуации.

**61-75 баллов (удовлетворительно) пороговый уровень**

Студент демонстрирует сформированность компетенций на пороговом уровне: в ходе контрольных мероприятий допускаются значительные ошибки, проявляется отсутствие отдельных знаний, умений, навыков по компетенциям, студент испытывает значительные затруднения при оперировании знаниями, умениями и навыками при их переносе на новые ситуации

**0-60 баллов (неудовлетворительно) уровень освоения компетенций ниже порогового**

Компетенции не сформированы. Проявляется недостаточность знаний, умений, навыков.

## 6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ, ПРАКТИКИ)

### 6.1. Рекомендуемая литература

	Авторы, составители	Заглавие	Издательство,	Электронный адрес
Л.1	Медведева Людмила Ивановна	Расчет оптимальных параметров настройки контурных систем. Учебное пособие	Волгоград: ВолгГТУ, 2006	
Л.2	Волчкевич, Л. И.	Автоматизация производственных процессов: учебное пособие	Москва: Машиностроение, 2007	
Л.3		Системы автоматического управления, регулирования и контроля. ТСК-46. вып. №2: учебное пособие	М.: Ассоциация МВТК, 2008	
Л.4	Шишмарев, В. Ю.	Основы автоматического управления: учебное пособие	М.: Академия, 2008	
Л.5	Петраков, Ю.В., Драчев, О.И.	Теория автоматического управления технологическими системами: учебное пособие	М.: Машиностроение, 2008	
Л.6	Сердобинцев, Ю.П., Баранов, В.Г.	Основы теории линейных систем автоматического управления: учебное пособие	Волгоград: ВолгГТУ, 2007	
Л.7	Гольцов Анатолий Сергеевич	Методы оптимизации и адаптивного управления в машиностроении	Волгоград: ВолгГТУ, 2009	



	Авторы, составители	Заглавие	Издательство,	Электронный адрес
Л.8	Медведева, Л. И., Казакова, Е.Г.	Курсовая работа по дисциплине «Теория автоматического управления». Вып. 1 [Электронный ресурс] : методические указания - <a href="http://library.volpi.ru">http://library.volpi.ru</a>	Волжский: ВПИ (филиал) ВолГТУ, 2012	<a href="http://library.volpi.ru">http://library.volpi.ru</a>
Л.9	Медведева, Л.И., Казакова, Е.Г.	Лабораторный практикум по дисциплине "Теория автоматического управления". Вып. 8 [Электронный ресурс] : методические указания - <a href="http://library.volpi.ru">http://library.volpi.ru</a>	Волгоград: ВолГТУ, 2012	<a href="http://library.volpi.ru">http://library.volpi.ru</a>
Л.10	Медведева Л.И.	Теория автоматического управления. Лабораторный практикум: Методические указания	Волжский., 2016	
Л.11	Гайдук, А. Р.	Теория автоматического управления в примерах и задачах с решениями в MATLAB [Электронный ресурс] : учебное пособие - <a href="https://e.lanbook.com/book/90161">https://e.lanbook.com/book/90161</a>	СПб.: Лань, 2017	<a href="https://e.lanbook.com/book/90161">https://e.lanbook.com/book/90161</a>
Л.12	Коновалов, Б.И., Лебедев, Ю.М.	Теория автоматического управления [Электронный ресурс]: учебное пособие - <a href="https://e.lanbook.com/book/71753">https://e.lanbook.com/book/71753</a> .	СПб. [и др.]: Лань, 2017	<a href="https://e.lanbook.com/book/71753">https://e.lanbook.com/book/71753</a> .
Л.13	Коновалов, Б.И., Лебедев, Ю.М.	Теория автоматического управления [Электронный ресурс]: учебное пособие - <a href="https://e.lanbook.com/book/71753">https://e.lanbook.com/book/71753</a>	СПб. [и др.] : Лань, 2016	<a href="https://e.lanbook.com/book/71753">https://e.lanbook.com/book/71753</a>
Л.14	Медведева, Л. И.	Выполнение контрольной и курсовой работ по дисциплине "Теория автоматического управления" [Электронный ресурс]: учебно-методическое пособие - <a href="http://lib.volpi.ru">http://lib.volpi.ru</a>	Волжский, 2019	<a href="http://lib.volpi.ru">http://lib.volpi.ru</a>
Л.15	Ким, Д. П.	Теория автоматического управления: учебник и практикум для вузов	Москва : Юрайт, 2020	
Л.16	Серебряков, А. С., Семенов, Д. А., Чернов, Е. А.	Автоматика: учебник и практикум для вузов	Москва : Юрайт, 2020	
Л.17	Барметов, Ю. П.	Теория автоматического управления (Курсовое проектирование) [Электронный ресурс]: учебное пособие - <a href="https://e.lanbook.com/book/171014">https://e.lanbook.com/book/171014</a>	Воронеж : ВГУИТ, 2020	<a href="https://e.lanbook.com/book/171014">https://e.lanbook.com/book/171014</a>
Л.18	Аббасова, Т.С., Аббасов, Э.М.	Теория автоматического управления [Электронный ресурс]: учебное пособие - <a href="https://e.lanbook.com/book/149439">https://e.lanbook.com/book/149439</a>	Королёв : МГОТУ, 2020	<a href="https://e.lanbook.com/book/149439">https://e.lanbook.com/book/149439</a>
Л.19	Татариневич, Б. А.	Методические указания для проведения лабораторных работ по курсу "Теория автоматического управления" [Электронный ресурс]: методические рекомендации - <a href="https://e.lanbook.com/book/152084">https://e.lanbook.com/book/152084</a>	Белгород : БелГАУ, 2020	<a href="https://e.lanbook.com/book/152084">https://e.lanbook.com/book/152084</a>
Л.20	Ивченко, В. Д.	Теория автоматического управления : лабораторный практикум [Электронный ресурс]: учебное пособие - <a href="https://e.lanbook.com/book/163814">https://e.lanbook.com/book/163814</a>	Москва : РТУ МИРЭА, 2020	<a href="https://e.lanbook.com/book/163814">https://e.lanbook.com/book/163814</a>
Л.21	Ленский, М. С.	Автоматические регуляторы и системы управления: Рабочая тетрадь [Электронный ресурс]: учебное пособие - <a href="https://e.lanbook.com/book/163894">https://e.lanbook.com/book/163894</a>	Москва : РТУ МИРЭА, 2020	<a href="https://e.lanbook.com/book/163894">https://e.lanbook.com/book/163894</a>

### 6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"

Э1	Электронно-библиотечная система "Лань": <a href="http://www.e.lanbook.com/">http://www.e.lanbook.com/</a>
Э2	Сайт библиотеки ВПИ (филиал) ВолГТУ: <a href="http://library.volpi.ru/csp/library/StartPage.csp">http://library.volpi.ru/csp/library/StartPage.csp</a>
Э3	Электронная-библиотечная система ВолГТУ: <a href="http://library.vstu.ru/">http://library.vstu.ru/</a>
Э4	Электронно-библиотечная система "BOOK.RU": <a href="https://www.book.ru/">https://www.book.ru/</a>

### 6.3 Перечень программного обеспечения

6.3.1.1	Программное обеспечение для проведения занятий:
6.3.1.2	MS Windows Server 2008, MS Windows 7 Подписка Microsoft Imagine Premium ID df8605e9-c758-42d6-a856-ae0ba9714cc4;
6.3.1.3	MS Windows 10 Сублицензионный договор № Tr000169743 Лицензия закупки 0005344155 (бесрочная);
6.3.1.4	MS Office 2007 Лицензия № 43344861 от 26.12.2007 (бесрочная);

6.3.1.5	MS Office 2007 Лицензия № 42095897 от 25.04.2007 (бессрочная).
6.3.1.6	Среда программирования для микроконтроллеров Vissim 5.0 (демоверсия с ограничениями после истечения срока деморежима) <a href="http://model.susu.ru/download.html">http://model.susu.ru/download.html</a>
<b>6.4 Перечень информационных справочных систем и электронных библиотечных систем (ЭБС)</b>	
6.3.2.1	Информационно-поисковая система федерального государственного учреждения «Федеральный институт промышленной собственности (бесплатный доступ): <a href="http://www1.fips.ru">http://www1.fips.ru</a>
6.3.2.2	Научная электронная библиотека eLIBRARY: <a href="https://elibrary.ru/defaultx.asp">https://elibrary.ru/defaultx.asp</a>
6.3.2.3	Информационно-поисковая система патентов: <a href="https://patents.google.com/">https://patents.google.com/</a>
6.3.2.4	Электронно-библиотечная система "Лань": <a href="http://www.e.lanbook.com/">http://www.e.lanbook.com/</a>
6.3.2.5	Электронно-библиотечная система "Book.ru": <a href="https://www.book.ru/">https://www.book.ru/</a>

#### **7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ, ПРАКТИКИ) /ОБОРУДОВАНИЕ**

7.1	Помещения для проведения лекционных занятий укомплектованы необходимой специализированной учебной мебелью и мультимедийными средствами для предоставления учебной информации обучающимся: LCD телевизор, компьютер.
7.2	
7.3	Помещения для проведения лабораторных работ укомплектованы необходимой специализированной учебной мебелью и техническими средствами (А-26, А-29):
7.4	Телевизор LCD, 1 сервер, 9 компьютеров.
7.5	Плазменная панель 42LG, 1 сервер, 10 компьютеров.
7.6	
7.7	Помещения для самостоятельной работы обучающихся: Методический кабинет кафедры ВАЭ А-25, читальный зал библиотеки, вычислительный центр ВПИ.
7.8	
7.9	Все помещения оснащены компьютерной сетью с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду.

#### **8. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ, ПРАКТИКИ)**

Основными видами занятий по дисциплине являются аудиторные занятия: лекции, практические занятия и лабораторные занятия, а также самостоятельная работа студента.

##### Лекции

Конспектирование лекций рекомендуется вести в специально отведенной для этого тетради, каждый лист которой должен иметь поля (4-5 см) для дополнительных записей.

В конспекте рекомендуется записывать тему и план лекций, рекомендуемую литературу к теме. Записи разделов лекции должны иметь заголовки, подзаголовки, красные строки. Названные в лекции ссылки на первоисточники надо пометить на полях, чтобы при самостоятельной работе найти и использовать их.

В конспекте дословно рекомендуется записывать только определения понятий, категорий и т.п. Иное изложенное лектором должно быть записано своими словами. Рекомендуется выработать и использовать допустимые сокращения наиболее распространенных терминов и понятий.

В конспект рекомендуется заносить всё, что преподаватель пишет на доске, а также рекомендуемые формулы, схемы, таблицы, диаграммы и т.д.

Рекомендуется изучить и отработать прослушанные лекции без промедления – это значительно экономит время и способствует лучшему усвоению материала.

##### Лабораторные работы

Лабораторные занятия предназначены для закрепления знаний, полученных обучающимися при освоении теоретического материала. В ходе проведения лабораторной работы используются методические указания по дисциплине.

##### Самостоятельная работа

Особое место среди видов самостоятельной работы занимает работа с литературой, электронно-библиотечными ресурсами и информационно-справочными системами, являющиеся основными методами самостоятельного овладения знаниями.

##### Самоконтроль

Самоконтроль знаний, полученных учащимися при изучении разделов (освоение теоретического материала, выполнение практических заданий) рекомендуется осуществлять с помощью оценочных средств «Контрольные вопросы» и «Тестовые вопросы», представленных в Фонде оценочных средств. Данные ресурсы позволяют обучающемуся самостоятельно

оценить степень усвоения материала.

Методические рекомендации по обучению лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

В соответствии с методическими рекомендациями Минобрнауки РФ (утв. 8 апреля 2014 г. N АК-44/05вн) в курсе предполагается использовать социально-активные и рефлексивные методы обучения, технологии социокультурной реабилитации с целью оказания помощи в установлении полноценных межличностных отношений с другими студентами, создании комфортного психологического климата в студенческой группе. Подбор и разработка учебных материалов производится, по мере необходимости, с учетом предоставления материала в различных формах: аудиальной, визуальной, с использованием специальных технических средств и информационных систем.

Освоение дисциплины лицами с ОВЗ осуществляется с использованием средств обучения общего и специального назначения (персонального и коллективного использования). Материально-техническое обеспечение предусматривает приспособление аудиторий к нуждам лиц с ОВЗ.

Форма проведения аттестации для студентов-инвалидов устанавливается с учетом индивидуальных психофизических особенностей. Для студентов с ОВЗ предусматривается доступная форма предоставления заданий оценочных средств, а именно:

- в печатной или электронной форме (для лиц с нарушениями опорно-двигательного аппарата);
- в печатной форме или электронной форме с увеличенным шрифтом и контрастностью (для лиц с нарушениями слуха, речи, зрения);
- методом чтения ассистентом задания вслух (для лиц с нарушениями зрения).

Студентам с инвалидностью увеличивается время на подготовку ответов на контрольные вопросы. Для таких студентов предусматривается доступная форма предоставления ответов на задания, а именно:

- письменно на бумаге или набором ответов на компьютере (для лиц с нарушениями слуха, речи);
- выбором ответа из возможных вариантов с использованием услуг ассистента (для лиц с нарушениями опорно-двигательного аппарата);

устно (для лиц с нарушениями зрения, опорно-двигательного аппарата).