

МИНОБРАЗОВАНИЯ РОССИИ

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

ВПИ (филиал) ВолгГТУ

УТВЕРЖДАЮ
Декан факультета

30.08.2021 г.

Теория автоматического управления рабочая программа дисциплины (модуля)

Закреплена за кафедрой **Автоматика, электроника и вычислительная техника**

Учебный план 22.03.02_och_n21.plx
22.03.02 Металлургия

Квалификация **бакалавр**

Форма обучения **очная**

Общая трудоемкость **2 ЗЕТ**

Часов по учебному плану 72
в том числе:
аудиторные занятия 32
самостоятельная работа 40

Виды контроля в семестрах:
зачеты 6

Распределение часов дисциплины по семестрам

Семестр (<Курс>.<Семестр на курсе>)	6 (3.2)		Итого	
	уп	рп		
Неделя	17		уп	рп
Вид занятий	уп	рп	уп	рп
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
Итого	72	72	72	72

Программу составил(и):

к.т.н., Доцент ВАЭ, Медведева Людмила Ивановна _____

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры

Автоматика, электроника и вычислительная техника

Зав. кафедрой Силаев А.А.

Рабочая программа дисциплины

Теория автоматического управления

разработана в соответствии с ФГОС ВО:

Федеральный государственный образовательный стандарт высшего образования - бакалавриат по направлению подготовки 22.03.02 Металлургия (приказ Минобрнауки России от 02.06.2020 г. № 702)

составлена на основании учебного плана:

22.03.02 Металлургия

утвержденного учёным советом вуза от 26.05.2021 протокол № 10.

Рабочая программа одобрена ученым советом факультета

Протокол от 30.08.2021 г. № 1

Срок действия программы: 2021-2026 уч.г.

Декан факультета _____

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

1.1	Цель дисциплины - получение теоретических знаний и практического опыта по основным направлениям автоматизации и управления АСУ.
-----	---

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП

Цикл (раздел) ООП:	Б1.О
2.1	Требования к предварительной подготовке обучающегося:
2.1.1	Теоретические основы и технологии обработки металлов давлением
2.1.2	Компьютерное моделирование процессов и объектов в металлургии
2.1.3	Механика сплошных сред
2.1.4	Численные методы
2.1.5	Математика
2.1.6	Физика
2.2	Дисциплины и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:
2.2.1	Теоретические основы и технологии обработки металлов давлением
2.2.2	Методика контроля и анализа материалов
2.2.3	Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы

3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

ОПК-1.1: Знать основы математики, физики, математического моделирования и информационных технологий.	
Знать:	
ОПК-1.2: Уметь решать стандартные профессиональные задачи с применением естественнонаучных и общетехнических знаний, методов математического анализа и моделирования.	
Знать:	
ОПК-1.3: Владеть навыками теоретических и экспериментальных исследований объектов профессиональной деятельности.	
Знать:	

В результате освоения дисциплины обучающийся должен

3.1	Знать:
3.1.1	- основы теории управления,
3.1.2	- принципы создания и внедрения АСУ,
3.1.3	- основы системного анализа и синтеза систем управления,
3.1.4	- этапы проектирования,
3.1.5	- основы макро-экономического моделирования,
3.1.6	- методы и модели принятия решений в АСУ,
3.1.7	- принципы построения и реализации информационных систем обеспечения решений
3.2	Уметь:
3.2.1	- использовать системный анализ и известные им математические методы при постановке и алгоритмизации задач АСУ,
3.2.2	- проектировать состав и структуру функциональных и обеспечивающих подсистем,
3.2.3	- разрабатывать с применением методов структурного программирования прикладное программное обеспечение.
3.3	Владеть:
3.3.1	- навыками моделирования и принятия решений в АСУ;
3.3.2	- методами структурного программирования;
3.3.3	- основами теории управления

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Компетен-ции	Литература	Интреракт.	Примечание
	Раздел 1. Основные понятия и определения дисциплины						

1.1	<ul style="list-style-type: none"> - Что такое теория автоматического управления (ТАУ). - Что является объектом, предметом и целью изучения ТАУ. - Каков основной метод исследования в ТАУ. - Каково место ТАУ среди других наук. - Какова история ТАУ. - Почему актуально изучение ТАУ. - Каковы современные тенденции в автоматизации производства. /Лек/ 	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 2. Общие принципы построения АСУ							
2.1	<ul style="list-style-type: none"> - Основные понятия и определения. - Структура АСУ. - Классификация АСУ /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
2.2	Исследование динамических характеристик типовых звеньев /Лаб/	6	1	ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.4 Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 3. Методы математического описания линейных элементов АСУ							
3.1	<ul style="list-style-type: none"> - Особенности передаточных свойств элементов АСУ. - Характеристики воздействий и сигналов в АСУ. - Статические и динамические характеристики элементов АСУ. /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 4. Характеристики и модели типовых звеньев АСУ							
4.1	<ul style="list-style-type: none"> - Что такое типовые динамические звенья. - Как классифицируются типовые динамические звенья. - Какие динамические модели инерционных статических объектов управления применяются в ТАУ. /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
4.2	Анализ динамических особенностей колебательного звена /Лаб/	6	2	ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.4 Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 5. Алгоритмические схемы замкнутых АСУ и характеристики их передаточных свойств							
5.1	<ul style="list-style-type: none"> - Пример составления алгоритмической схемы АСУ. - Правила преобразования алгоритмических схем. - Передаточные функции типовой одноконтурной АСУ. - Типовые алгоритмы управления в линейных АСУ. - Методы моделирования АСУ на ЦВМ. /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	

5.2	Исследование влияния коррекционного звена на качественные характеристики систем управления /Лаб/	6	1	ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.4 Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 6. Анализ устойчивости линейных АСУ							
6.1	- Что такое устойчивость АСУ. - Общее математическое условие устойчивости. - Какие критерии применяют при анализе устойчивости АСУ. - Что такое области устойчивости АСУ и как их определяют. - Как влияют структура и параметры АСУ на ее устойчивость. /Лек/	6	1	ОПК-1.1 ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 7. Оценка качества управления АСУ							
7.1	- Что такое качество управления АСУ. - Какими показателями характеризуется качество управления АСУ. /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
7.2	Определение оптимальных коэффициентов систем управления с обратной связью /Лаб/	6	1	ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.4 Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 8. Синтез линейных АСУ							
8.1	- Основные понятия синтеза АСУ. - Общие принципы синтеза алгоритмической структуры АСУ. - Методы определения алгоритмической структуры и настроечных параметров регуляторов в АСУ. - Принципы синтеза многоконтурной АСУ подчиненного регулирования. /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
8.2	Определение передаточной функции объекта по экспериментальной кривой разгона /Лаб/	6	1	ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.4 Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 9. Линейные дискретные модели СУ							
9.1	- Основные понятия об импульсных системах управления. - Классификация дискретных СУ. - Анализ и синтез дискретных СУ /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
9.2	Расчет математических моделей линейных систем методами пассивного эксперимента /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 10. Нелинейные модели СУ							

10.1	- Анализ равновесных режимов. - Методы линеаризации нелинейных моделей. /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 11. Линейные стохастические модели СУ							
11.1	- Модели и характеристики случайных сигналов. - Прохождение случайных сигналов через линейные звенья. - Анализ и синтез линейных стохастических систем при стационарных случайных воздействиях /Лек/	6	1	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
11.2	Определение оптимальных коэффициентов П-регулятора /Лаб/	6	2	ОПК-1.1 ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.4 Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 12. Нелинейные системы автоматического управления							
12.1	- Особенности нелинейных систем; - статические режимы нелинейных систем; - динамика нелинейных систем; - устойчивость нелинейных систем. /Лек/	6	2	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
12.2	Определение оптимальных коэффициентов ПИД-регулятора /Лаб/	6	4	ОПК-1.1 ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.4 Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 13. Оптимальные системы автоматического управления							
13.1	- Постановка задачи на оптимизацию; - классификация оптимальных алгоритмов управления; - экстремальные системы управления; - адаптивные системы управления; - системы управления с эталонной моделью /Лек/	6	2	ОПК-1.1	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
13.2	Определение оптимальных коэффициентов ПИД-регулятора /Лаб/	6	4	ОПК-1.1 ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.2 Л2.1Л3.4 Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	
Раздел 14. Промежуточная аттестация							
14.1	Контрольная работа: "Исследование динамических характеристик типовых элементов автоматизированной системы управления /Ср/	6	40	ОПК-1.1 ОПК-1.2 ОПК-1.3	Л1.3 Л1.2 Л1.1Л2.3 Л2.2 Л2.1Л3.4 Л3.3 Л3.2 Л3.1 Э1 Э2 Э3 Э4	0	

5. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

5.1. Контрольные вопросы и задания

Вопросы к промежуточной аттестации:

<p>Понятие о теории автоматического управления. Классификация систем автоматического управления: разомкнутые, замкнутые и комбинированные системы управления. Принцип декомпозиции. Разбиение систем на типовые звенья. Математическое описание типовых элементарных звеньев. Переходные и частотные характеристики звеньев. Понятие о статических и динамических характеристиках систем автоматического управления. Понятие и классификация временных динамических характеристик. Понятие и классификация частотных динамических характеристик. Математическое описание типовых звеньев (с выводом передаточной функции и динамических характеристик). Понятие об устойчивости линейных систем автоматического управления. Функциональная схема систем автоматического управления. Характеристика составляющих ее элементов. Алгебраические критерии устойчивости: классификация, определение, принципы использования. Частотные критерии устойчивости: классификация, определение, принципы использования. Понятие о качестве переходных процессов в линейных системах автоматического управления. Аналитические методы определения математического описания линейных систем автоматического управления. Методы активного эксперимента для определения математического описания линейных систем автоматического управления. Методы пассивного эксперимента для определения математического описания линейных систем автоматического управления. Понятие об автоматических регуляторах: классификация, математическое описание. Принципы управления многосвязными объектами. Понятие о схемных методах улучшения качества линейных систем автоматического управления. Понятие о линейных схемах компенсации и динамических компенсаторах: классификация, структура, вывод общей формулы динамического компенсатора. Принципы управления многоканальными объектами. Понятие о каскадных системах автоматического управления: структура, методы определения оптимальных показателей системы. Понятие о нелинейных системах автоматического управления: классификация, статические характеристики нелинейных элементов, математические модели нелинейных элементов. Понятие об оптимальных системах автоматического управления. Алгоритмы оптимального управления. Понятие об адаптивных системах автоматического управления.</p>
5.2. Темы письменных работ
<p>Контрольная работа "Исследование динамических характеристик типовых элементов автоматизированной системы управления" Рабочая программа дисциплины (РПД) обеспечена фондом оценочных средств для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации. Фонд включает примерные варианты заданий, тесты, вопросы к промежуточной аттестации. Фонд оценочных средств является Приложением к данной РПД Перечень видов оценочных средств: типовые задания для проведения лабораторных работ, практических работ.</p>
5.3. Фонд оценочных средств
<p>Рабочая программа дисциплины (РПД) обеспечена фондом оценочных средств для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации. Фонд включает примерные варианты заданий, тесты, вопросы к промежуточной аттестации. Фонд оценочных средств является Приложением к данной РПД.</p>
5.4. Перечень видов оценочных средств
<p>типовые задания для проведения лабораторных/практических работ, контрольные вопросы для отчета лабораторных работ, комплекты тестовых заданий, вопросы к экзамену.</p>

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

6.1. Рекомендуемая литература

6.1.1. Основная литература

	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Колич-во
Л1.1	Аббасова, Т.С., Аббасов, Э.М.	Теория автоматического управления [Электронный ресурс]: учебное пособие - https://e.lanbook.com/book/149439	Королёв : МГОТУ, 2020	эл. изд.
Л1.2	Ким, Д. П.	Теория автоматического управления: учебник и практикум для вузов	Москва : Юрайт, 2020	23
Л1.3	Медведева, Л. И.	Выполнение контрольной и курсовой работ по дисциплине "Теория автоматического управления" [Электронный ресурс]: учебно-методическое пособие - http://lib.volpi.ru	Волжский, 2019	эл. изд.

6.1.2. Дополнительная литература

	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Колич-во
--	---------------------	----------	-------------------	----------

	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Колич-во
Л2.1	Барметов, Ю. П.	Теория автоматического управления (Курсовое проектирование) [Электронный ресурс]: учебное пособие - https://e.lanbook.com/book/171014	Воронеж : ВГУИТ, 2020	эл. изд.
Л2.2	Серебряков, А. С., Семенов, Д. А., Чернов, Е. А.	Автоматика: учебник и практикум для вузов	Москва : Юрайт, 2020	23
Л2.3	Сердобинцев, Ю.П., Баранов, В.Г.	Основы теории линейных систем автоматического управления: учебное пособие	Волгоград: ВолгГТУ, 2007	эл. изд.

6.1.3. Методические разработки

	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Колич-во
Л3.1	Ленский, М. С.	Автоматические регуляторы и системы управления: Рабочая тетрадь [Электронный ресурс]: учебное пособие - https://e.lanbook.com/book/163894	Москва : РТУ МИРЭА, 2020	эл. изд.
Л3.2	Ивченко, В. Д.	Теория автоматического управления : лабораторный практикум [Электронный ресурс]: учебное пособие - https://e.lanbook.com/book/163814	Москва : РТУ МИРЭА, 2020	эл. изд.
Л3.3	Татариневич, Б. А.	Методические указания для проведения лабораторных работ по курсу "Теория автоматического управления" [Электронный ресурс]: методические рекомендации - https://e.lanbook.com/book/152084	Белгород : БелГАУ, 2020	эл. изд.
Л3.4	Медведева Л.И.	Теория автоматического управления. Лабораторный практикум: Методические указания	Волжский, 2016	эл. изд.

6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"

Э1	Электронно-библиотечная система "Лань": http://www.e.lanbook.com/
Э2	Сайт библиотеки ВПИ (филиал) ВолгГТУ: http://library.volpi.ru/csp/library/StartPage.csp
Э3	Электронная-библиотечная система ВолгГТУ: http://library.vstu.ru/
Э4	Электронно-библиотечная система "Book.ru": https://www.book.ru/

6.3.1 Перечень программного обеспечения

7.3.1.1	Программное обеспечение для проведения занятий:
7.3.1.2	MS Windows Server 2008, MS Windows 7 Подписка Microsoft Imagine Premium ID df8605e9-c758-42d6-a856-ae0ba9714cc4;
7.3.1.3	MS Windows 10 Сублицензионный договор № Tr000169743 Лицензия закупки 0005344155 (бессрочная);
7.3.1.4	MS Office 2007 Лицензия № 43344861 от 26.12.2007 (бессрочная);
7.3.1.5	MS Office 2007 Лицензия № 42095897 от 25.04.2007 (бессрочная).
7.3.1.6	Среда программирования для микроконтроллеров Vissim 5.0 (демоверсия с ограничениями после истечения срока деморежима) http://model.susu.ru/download.html

6.3.2 Перечень информационных справочных систем

7.3.2.1	Информационно-поисковая система федерального государственного учреждения «Федеральный институт промышленной собственности (бесплатный доступ): http://www1.fips.ru
7.3.2.2	Научная электронная библиотека eLIBRARY: https://elibrary.ru/defaultx.asp
7.3.2.3	Информационно-поисковая система патентов: https://patents.google.com/
7.3.2.4	Электронно-библиотечная система "Лань": http://www.e.lanbook.com/
7.3.2.5	Электронно-библиотечная система "Book.ru": https://www.book.ru/

7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

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)

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).