МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

«МУРМАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»

УТВЕРЖДАЮ Директор Института арктических технологий Федорова О.А. Ф.И.О.

«____» ____ 20___ год

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА Б1.О.42 Основы автоматизации технологических процессов нефтегазового Дисциплина производства код и наименование дисциплины Направление подготовки/специальность 21.05.05 код и наименование направления подготовки /специальности «Физические процессы горного или нефтегазового Направленность/специализация производства» наименование направленности (профиля) /специализации образовательной программы Квалификация выпускника горный инженер (специалист) указывается квалификация (степень) выпускника в соответствии с ФГОС ВО Кафедра-разработчик Автоматики и вычислительной техники

наименование кафедры-разработчика рабочей программы

Лист согласования

1 Разработчик(и) И.Ю. Селяков Ф.И.О. АиВТ доцент кафедра Часть 2 должность кафедра подпись Ф.И.О. Часть 3 Ф.И.О. должность кафедра подпись 2. Рассмотрена и одобрена на заседании кафедры-разработчика рабочей программы наименование кафедры А.В.Кайченов Ф.И.О. заведующего кафедры – разработчика протокол № подпись 3. Рабочая программа СОГЛАСОВАНА с выпускающей кафедрой по направлению подготовки /специальности. Заведующий выпускающей кафедрой наименование кафедры

Ф.И.О.

подпись

дата

Лист изменений и дополнений, вносимых в РП¹

к рабочей программе по дисциплине (модулю) <u>Б.1.ДВ.04.01 Основы автоматизации технологических процессов нефтегазового производства</u>, входящей в состав ОПОП по направлению подготовки/специальности <u>«Физические процессы горного или нефтегазового производства»</u>, специализация № 2 «Физические процессы нефтегазового производства».

Таблица 1 Изменения и дополнения

№ п/п	Дополнение или изменение, вно- симое в рабочую программу в части	Содержание дополнения или изменения	Основание для вне- сения дополнения или изменения	Дата внесения дополнения или изменения
1	Шифр дисциплины	в связи с изменением ПО ММиС лаборатории		
2	Титульного листа	в связи со сменой учредителя – Министерство образования и науки РФ – и Устава ФГБОУ ВО «МГТУ»		
3	Форма рабочей программы	в связи с изменение «Положения о рабочей программе дисциплины (модуля) образовательной программы высшего образования в ФГБОУ ВО «МГТУ»		

Дополнения и изменения внесены « »

У У Зменения и оополнения в РП – п. 1-8,10 таолицы 1 вносятся по неоохооимости; п. 9 тре бует ежегодного обновления. Листы изменений и дополнений включаются в структуру РП, их количество соответствует количеству вносимых изменений и дополнений

Аннотация рабочей программы дисциплины

7.0	1	ация раоочеи программы дисциплины
Коды цик-	Название	Краткое содержание
лов дисци-	циклов, разделов,	(Цель, задачи, содержание разделов дисциплины, реализуемые
плин, мо-	дисциплин,	компетенции, формы промежуточного контроля, формы отчетно-
дулей,	модулей, практик	сти)
практик	2	3
<u>1</u> Б1.О.42	«Основы автома-	У Цель дисциплины — подготовка специалистов в соответствии с
B1.U.42	тизации техноло-	учебным планом направления Физические процессы горного или
	гических процес-	нефтегазового производства (специализация №2: Физические про-
	сов нефтегазового	цессы нефтегазового производства).
	производства»	Задачи дисциплины:
	F	— дать необходимые знания по основам автоматизации техноло-
		гических процессов нефтегазового производства;
		— ознакомить с существующими и перспективными системами
		автоматизации технических средств непрерывного действия,
		релейных и с применением средств вычислительной техники.
		В результате изучения дисциплины обучающийся должен:
		Знать:
		- принципы построения, режимы работы аналоговых, релейных и цифровых систем автоматизации, назначение систем, значимость их
		нормального функционирования в штатных эксплуатационных ре-
		жимах для обеспечения эффективности организации управления;
		- методы исследования линейных, нелинейных и цифровых си-
		стем автоматического управления;
		- методы настройки систем автоматического регулирования;
		- современное состояние и перспектива развития систем автома-
		тизации.
		Уметь:
		- читать функциональные, структурные и принципиальные схе-
		мы;
		- производить анализ устойчивости и качества процессов регули-
		рования; - составлять принципиальные, структурные и функциональные
		схемы систем автоматического управления;
		- производить эквивалентные преобразования структурных схем
		одноконтурных и многоконтурных систем автоматического управ-
		ления;
		- настраивать системы автоматического управления непрерывно-
		го, релейного и цифрового действия на заданные показатели каче-
		ства.
		Владеть:
		— навыками анализа;
		— навыками составления функциональных и структурных схем;
		— навыками разработки систем управления.
		Содержание дисциплин основные разделы.
		Основные понятия теории управления; квалификация систем
		управления (СУ); поведение объектов и СУ; информация и принци-
		пы управления; примеры СУ техническими, экономическими и ор-
		ганизационными объектами; задачи теории управления; линейные
1		непрерывные модели и характеристики СУ.
		Режимы работы системы автоматического регулирования
		Статический режим системы автоматического управления
		Модели вход-выход: дифференциальные уравнения, передаточ-
		ные функции, временные и частотные характеристики; модели вход-состояние-выход; преобразования форм представления моде-
		лей.
		JIOM.

Анализ основных свойств линейных СУ: устойчивости, инвариантности, чувствительности, управляемости и наблюдаемости; качество переходных процессов в линейных СУ.

Анализ качества систем автоматического регулирования.

Задачи и методы синтеза линейных СУ.

Нелинейные модели СУ; анализ равновесных режимов; методы линеаризации нелинейных моделей; анализ поведения СУ на фазовой плоскости; устойчивость положений равновесия: частотный метод исследования абсолютной устойчивости; исследование периодических режимов с использованием метода гармонической линеаризации.

Линейные дискретные модели СУ: основные понятия об импульсных СУ, классификация дискретных СУ; анализ и синтез дискретных СУ. Реализация цифровых СУ.

Реализуемые компетенции:

ПК-1, ОПК-6, ПК-2, ОПК-20

Формы отчетности

Семестр 8 – зачет

Пояснительная записка

1. Рабочая программа составлена на основе ФГОС ВО по направлению подготовки 21.05.05 Физические процессы горного или нефтегазового производства утвержденного приказом Минобразования и науки РФ от 12.08.2020, № 981 и на сновании Минобрнауки России от 26.11.2020 №1456, учебного плана в составе ОПОП по направлению подготовки 21.05.05 Физические процессы горного или нефтегазового производства, 2021 года начала подготовки.

2. Цели и задачи учебной дисциплины (модуля)

Целью дисциплины «Основы автоматизации технологических процессов нефтегазового производства» является подготовка обучающегося в соответствии с квалификационной характеристикой специалиста и рабочим учебным планом направления Физические процессы горного или нефтегазового производства, что предполагает освоение обучаемым теоретических знаний в области автоматического управления.

Задачи:

- дать необходимые знания по основам теории автоматического управления,
- ознакомить с существующими и перспективными системами автоматизации технических средств непрерывного действия, релейных и с применением средств вычислительной техники.

3. Планируемые результаты обучения в рамках данной дисциплины

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование элементов следующих компетенций в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки/специальности 21.05.05 Физические процессы горного или нефтегазового производства (специализация №2: Физические процессы нефтегазового производства):

Таблица 2. - Результаты обучения

1 40	лица 2 1 сзультаты обучения					
No	Код и содержание компетенции	Степень реализа-	Этапы формирования компе-			
Π/Π	код и содержиние компетенции	ции компетенции	тенции			
1.	<u>ПК-1.</u> Способен осуществлять	Компоненты ком-	Знать: основы моделирования			
	организационно-техническое	петенции соотно-	и управления технологически-			
	сопровождение добычи углево-	сятся с содержа-	ми процессами			
	дородного сырья.	нием дисциплины	Уметь: читать функциональ-			
		и компетенция	ные, структурные и принципи-			
		реализуется пол-	альные схемы;			
		ностью	Владеть: навыками составле-			
			ния схем автоматизации техно-			
			логического процесса.			
2.	ОПК-6. Способен выбирать	Компоненты ком-	Знать: методику выбора регу-			
	и (или) разрабатывать обеспе-	петенции соотно-	лируемых параметров объектов			
	чение интегрированных техноло-	сятся с содержа-	управления, с учетом требова-			
	гических систем эксплуатацион-	нием дисциплины	ний СНиП.			
	ной разведки, добычи и перера-	и компетенция	Уметь: работать с литературой,			
	ботки полезных ископаемых, в	реализуется пол-	самостоятельно расширять зна-			
	том числе при освоении ресурсов	ностью	ния в области современных			
	шельфа морей и океанов, техни-		контрольно-измерительных			
	ческими средствами с высоким		приборов и средств автоматиза-			
	уровнем автоматизации управле-		ции.			
	ния.		Владеть: навыками поиска ин-			
			формации об оборудовании			
			промышленной автоматизации.			

2	ПК 2 С	10	n
3.	<u>ПК-2.</u> Способен осуществлять	Компоненты ком-	Знать: требования, предъявля-
	обеспечение технологических	петенции соотно-	емые к элементам САР непре-
	процессов эксплуатации	сятся с содержа-	рывного действия; принцип
	трубопроводов.	нием дисциплины	действия элементов САР.
		и компетенция	Уметь: производить расчеты
		реализуется пол-	параметров системы в статиче-
		ностью	ском и динамическом режимах
			работы САР, разрабатывать за-
			дания на автоматизацию
			Владеть: навыками работы в
			специализированных средах
			разработки и проектирования
			систем и средств управления.
4.	ОПК-20. Способен понимать	Компоненты ком-	Знать: методику выбора регу-
	принципы работы современных	петенции соотно-	лируемых параметров объектов
	информационных технологий и	сятся с содержа-	управления, с учетом требова-
	использовать их для решения за-	нием дисциплины	ний СНиП.
	дач профессиональной деятель-	и компетенция	Уметь: работать с литературой,
	ности.	реализуется пол-	самостоятельно расширять зна-
		ностью	ния в области современных
			контрольно-измерительных
			приборов и средств автоматиза-
			ции.
			Владеть: навыками поиска ин-
			формации об оборудовании
			промышленной автоматизации.

4. Структура и содержание учебной дисциплины (модуля)

Таблица 3 - Распределение учебного времени дисциплины Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 зачетных единиц, 144 часа.

		Распре	еделение труд	цоемкості	и дисі	циплины п	о форм	иам об	учені	1Я	
Вид учебной		Очн	ная	Очн	o-3ao	чная	Заочная				
нагрузки	C	еместр	Всего	Семес	тр	Всего	Семе	Всего часов			
	8		часов			часов					
Лекции	16		16								
Практические работы	16		16								
Лабораторные работы	16		16								
Контактная работа для выполнения курсовой работы (проекта)	-		-								
Самостоятельная работа	96		96								
Выполнение кур- совой работы (проекта)	-		-								
Подготовка к промежуточной аттестации	-		-								
Всего часов по дисциплине	144		144								

Формы промежуточной аттестации и текущего контроля

Формы промежуто т	mon ar	rccra	ции и	токущо	O ROIL	Pom			
Экзамен	-			-					
Зачет/зачет с	+/-			+/-					
оценкой	17			17					
Курсовая работа									
(проект)	-			-					
Количество						•			
расчетно-	1			1					
графических работ									
Количество									
контрольных	0			0					
работ									
Количество	0			0		•			
рефератов	U			0					
Количество эссе	0			0					

Таблица 4 - Содержание разделов дисциплины (модуля), виды работы

Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Конфонны понатизи податиситы передачи линейных элементов САР. Уравнеше отатисителия и отредения. Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Конфонные приборы (датчики), их назначение и принцип работы систем водостивие систем водостати процессов. Первичные приборы (датчики), их назначение и принцип работы систем ватоматических систем регулирования. Конфоннистты передачи линейных элементов САР. Уравнеше статистики замкнутой САР. Статический режим работы систем автоматического регулирования. Кооффициситы передачи линейных элементов САР. Уравнеше статистики замкнутой САР. Статический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнеше от ответствия и замкнутой САР. Статические отножено от ответствия динамики линейных САР. Полятие устойчивости процессов регулирования. Уравнешия динамики линейных САР. Полятие устойчивости процессов регулирования в динейных САР. Полятие устойчивости процессов регулирования в динейных САР. Полятие устойчивые законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки типовых регуляторов. Модуль 3. Дистанционного управления и телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления и телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления и телеситнализации.	Содержание разделов	Ко	Количество часов, выделяемых на виды учебной работы по формам обучения							οI	Перечень компетенций			
П. ЛР ПР СР Л. ЛР ПР СР	(модулей), тем дисциплины		Оч		фор		Ou	НО-	-		3ac	очная	ł	
тия и определения. Тема 1.1 Элементы систем автоматизирования тре- бования, предъявляемые к элемен- там САР непрерывного действия. Классификация САР. Характери- стика систем водоснабжения и очистки сточных вод как объектов управления. Автоматизирования и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования. Тема 2.1 Статический режим рабо- ты систем автоматического регули- рования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравне- ние статистики замкнугой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2 Динамический режим ра- боты систем автоматического регу- лирования. Уравнения статистики замкнугой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2 Динамический режим ра- боты систем автоматического регу- лирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчи- вости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулиро- вания. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различ- ные законы регулирования. Пара- метры настройки типовых регуля- торов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханники. Тема 3.1 Назначение систем ди- станционного управления. Основ- ные понятия о системах телеизме- рения, телеуправления и телеситна-		Л	ЛР	ПР	CP					Л	ЛР	ПР	CP	
Тема 1.1 Элементы систем автоматизированного регулирования. Тре- бования, предъявляемые к элемен- там САР непрерывного действия. Классификация САР. Характери- стика систем водоснабжения и очистки сточных вод как объектов управления. Автоматизированный контроль параметров технологиче- ских процессов. Первичные прибо- ры (датчики), их назначение и прищип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования Тема 2.1 Статический режим рабо- ты систем автоматического регули- рования. Коэффициснты передачи линейных элементов САР. Уравне- ние статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2 Динамический режим ра- боты систем автоматического регу- лирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчи- вости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулиро- вания. Идеальные и промышленные регулиторы, реализующие различ- ные законы регулирования. Пара- метры настройки типовых регуля- торов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем ди- станционного управления и телеситна- рения, телеуправления и телеситна-	Модуль 1. Предмет дисциплины. С	Сно	вны	е поі	-18									
тизированного регулирования. Требования, предъявляемые к элементам САР непрерывного действия. Классификация САР. Характеристика систем водоснабжения и очистки сточных вод как объектов управления. Автоматизированный контроль параметров технологических процессов. Первичные приборы (датчики), их пазначение и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические опибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики динейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования. Уравнения динамики динейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования. Тарамий Дреальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки пиловых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телесиме 2 пк-12 пк-1, опк-20 пк-1, опк-														
бования, предъявляемые к элементам САР непрерывного действия. Классификация САР Характеристика систем водоснабжения и очистки сточных вод как объектов управления. Автоматизированный контроль параметров технологических процессов. Первичные приборы (датчики), их назначение и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования Коэффициенты передачи липейных элементов САР. Уравнение сатистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работые систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3. Типовые законы регулирования в линейных САР. Тема 2.3. Типовых регуляторов. Окспериментальные методы настройки регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телеситна-														ПК-1, ПК-2
там САР непрерывного действия. Классификация САР. Характеристика систем водоснабжения и очистки сточных вод как объектов управления. Автоматизированный контроль параметров технологических процессов. Первичные приборы (датчики), их назначение и припцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования. Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнугой САР. Статические опшоки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчньости процессов регулирования в линейных САР. Понятие устойчньости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных сар. Вибот процессов регулирования в линейных сар. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных сар. Вибот процессов регулирования в линейных сар. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных сар. Вибот процессов регулирования в линейных сар. Тема 2.3 Типовые законы регулирования параметры настройки типовых регуляторов. Вибот процессов регулирования параметры настройки типовых регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Тема 3.1 Назначение систем дистанития о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	1 1 1 1													
Классификация САР. Характеристика систем водоснабжения и очистки сточных вод как объектов управления. Автоматизированный контроль параметров технологических процессов. Первичные приборы (датчики), их назначение и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в инейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных САР. Тема 3.1 Назначение и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигнарения, телеуправления и телесигнарения и телеситнарения и телеситнарения и телеси телеситнарения и телеситнарения и теле	1													
стика систем волоснабжения и очистки сточных вод как объектов управления. Автоматизированный контроль параметров технологических процессов. Первичные приборы (датчики), их назначение и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические опибки по задающему и возмущающему возмущающему возмущающему возмущающему возмущающему возмущающему возмущающем угравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционного управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														
очистки сточных вод как объектов управления. Автоматизированный контроль параметров технологических процессов. Первичные приборы (датчики), их назначение и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования. Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи инейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	1 1													
управления. Автоматизированный контроль параметров технологических процессов. Первичные приборы (датчики), их назначение и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных САР. Понятие устойчиные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	• •	2			11									
контроль параметров технологических процессов. Первичные приборы (датчики), их назначение и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ощибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики инейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистапционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														
ских процессов. Первичные приборы (датчики), их назначение и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему возлействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	1 1													
ры (датчики), их назначение и принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы пастройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														
принцип работы. Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования ОПК-6, ПК-20 Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. 2 8 8 11 Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. 2 8 8 11 Тема 2.3 Типовые законы регулирования и инейных САР. 2 8 8 11 Тема 2.3 Типовые законы регулирования и деальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. 11 Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. 11 Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигнарения, телеуправления и телесигнарения, телеуправления и телесигнарения, телеуправления и телесигнарения. 12														
Модуль 2. Анализ автоматических систем регулирования Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных сар. Тема 2.3 Типовые законы регулирования правление и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигнарения, телеуправления и телесигнарения, телеуправления и телесигнарения, телеуправления и телесигнарения, телеуправления и телесигнарения.														
Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему возмущающему возмущающему возмущающему возмущающему возмущающему возмущающему возментия динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регулирования. Идеальные и промышленные регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	1		01107	5034										
Тема 2.1 Статический режим работы систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	· ·	жих	СИСІ	EM										
ты систем автоматического регулирования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														ОПК-6 ПК-
рования. Коэффициенты передачи линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														
линейных элементов САР. Уравнение статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики динейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	1													, -
ние статистики замкнутой САР. Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-		2	8	8	11									
Статические ошибки по задающему и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-		_												
и возмущающему воздействиям. Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														
Тема 2.2. Динамический режим работы систем автоматического регулирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														
лирования. Уравнения динамики линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														ПК-1, ОПК-6
линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	боты систем автоматического регу-													
линейных САР. Понятие устойчивости процессов регулирования в линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Парава 2 11 метры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	лирования. Уравнения динамики	2	Q	Q	11									
линейных САР. Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	линейных САР. Понятие устойчи-		0	0	11									
Тема 2.3 Типовые законы регулирования. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параметры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														
вания. Идеальные и промышленные регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Пара- 2 11 метры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														
регуляторы, реализующие различные законы регулирования. Параторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-	1 7 1													· ·
ные законы регулирования. Пара- метры настройки типовых регуля- торов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем ди- станционного управления. Основ- ные понятия о системах телеизме- рения, телеуправления и телесигна-	_ ·													· ·
метры настройки типовых регуляторов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														11K-2
торов. Экспериментальные методы настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-		2			11									
Настройки регуляторов. Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. ПК-1, ОПК-20 Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна- 12														
Модуль 3. Дистанционное управление и основы телемеханики. ПК-1, ОПК-20 Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна- 12	<u> </u>													
телемеханики. Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна- 12	1 1 1													
Тема 3.1 Назначение систем дистанционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-		ение	е и о	снов	Ы									
станционного управления. Основные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														ПК-1
ные понятия о системах телеизмерения, телеуправления и телесигна-														,
рения, телеуправления и телесигна-														
		2			12									
, , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,														

Тема 3.2 Принципиальные схемы дистанционного управления. Линии и каналы связи. Аппаратура систем телемеханики.	2			12				ПК-1, ОПК-6
Модуль 4. Автоматизация систем	добі	ычи	нефт	ГИ				
Тема 4.1 Разработка задания на автоматизацию. Функциональные схемы автоматизации, методика их составления и условные обозначения входящих в них элементов в рамках ЕСКД.	2			14				ПК-1, ОПК- 20
Тема 4.2 Методика выбора регулируемых параметров объектов управления, с учетом требований СНиП.	2			14				ПК-1, ОПК-6
Итого:	16	16	16	96				

Таблица 5. - Соответствие компетенций, формируемых при изучении дисциплины (модуля), и видов занятий с учетом форм текущего контроля

Перечень		Видь	і заня	тий и оцеі	гва	Форми такуллаго		
компетен- ций	Л	ЛР	ПР	КР/КП	CP	к/р	РГР	Формы текущего контроля
ОПК-6	+	+	+		+			
ПК-1	+	+	+		+			
ПК-2	+	+	+		+			
ПК-20	+	+	+		+		+	

Примечание: Π – лекции, Π P – лабораторные работы, Π P – практические работы, KP/KП – курсовая работа (проект), p – реферат, κ /p – контрольная работа, ϑ - ϑ cce, CP – самостоятельная работа, Ψ FP – расчетно-графическая работа

Таблица 6. - Перечень лабораторных работ

<u>№</u> п/п	Наименование и содержание лабораторных работ (ЛР)	Номер темы по табл. 4	Кол-во часов			
1	2	3	4			
	8 семестр					
ЛР 1	Исследование потенциометрического датчика	2.1	4			
ЛР 2	ЛР 2 Исследование индуктивного датчика					
ЛР 3	Исследование автоматической системы регулирования частоты вращения двигателя	2.2	4			
ЛР 4	Исследование статических свойств автоматической системы регулирования частоты вращения двигателя	2.2	4			
		всего:	16			

Таблица 7. - Перечень практических работ

ПР1	Исследование влияния передаточного коэффициента регулятора на величину статизма автоматической системы регулирования	2.1	4
ПР2	Исследование динамических свойств автоматической системы регулирования	2.1	6
	скорости двигателя постоянного тока		
ПР3	Настройка автоматической системы регулирования частоты вращения двигате-	2.1	6
	ля постоянного тока с помощью пассивных корректирующих устройств		
		всего:	16

5. Перечень примерных тем курсовой работы /проекта

Раздел не предусмотрен

6. Перечень учебно-методического обеспечения дисциплины (модуля)

- 1. Методические рекомендации к выполнению практических работ по дисциплине [электронный вариант]
- 2. Методические рекомендации к выполнению лабораторных работ по дисциплине [электронный вариант]
- 3. Методические рекомендации к выполнению контрольной работы по дисциплине [электронный вариант]
- 4. Методические рекомендации к выполнению РГР по дисциплине [электронный вариант]
- 5. Методические указания для самостоятельной работы студентов [электронный вариант].

7. Фонд оценочных средств

Фонд оценочных средств является компонентом ОП, разрабатывается в форме отдельного документа и включает в себя критерии оценивания сформированности компетенций на различных этапах их формирования и процедуры оценивания.

8. Перечень основной и дополнительной учебной литературы Основная литература

- 1. Шишов, О.В. Современные технологии промышленной автоматизации: учебное пособие / О.В. Шишов. Москва; Берлин: Директ-Медиа, 2015. 368 с.: ил., табл., схем. Библиогр.: с. 362-364. ISBN 978-5-4475-5274-9; То же [Электронный ресурс]. URL: http://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=364093
- 2. Маслов, А. А., Исследование систем автоматического регулирования на базе технических и программных средств автоматизации "Овен": лаб. практикум: учеб. пособие для вузов / А. А. Маслов, А. В. Кайченов; Федер. агентство по рыболовству, ФГБОУ ВПО "Мурман. гос. техн. ун-т". Мурманск: Изд-во МГТУ, 2013. 170 с.: цв. ил. Имеется электрон. аналог 2013 г. Библиогр.: с. 140-143. ISBN 978-5-86185-718-5: 191-04. (20 шт.)
- 3. Подлесный, С.А. Устройства приема и обработки сигналов : учебное пособие / С.А. Подлесный, Ф.В. Зандер. Красноярск : Сибирский федеральный университет, 2011. 352 с. ISBN 978-5-7638-2263-2 ; То же [Электронный ресурс]. URL: http://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=229382
- 4. Решмин, Б.И. Имитационное моделирование и системы управления : учебно-практическое пособие / Б.И. Решмин. Москва-Вологда : Инфра-Инженерия, 2016. 74 с. : ил., табл., схем. Библиогр. в кн.. ISBN 978-5-9729-0120-3 ; То же [Электронный ресурс]. URL: http://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=444174

Дополнительная литература

- 1. Бесекерский, В. А., Теория систем автоматического управления / В. А. Бесекерский, Е. П. Попов. 4-е изд., перераб. и доп. Санкт-Петербург : Профессия, 2003. 752 с. (Специалист). ISBN 5-93913-035-6 : 165-0032.96 Б 53 (60 шт.)
- 2. Ерофеев, А. А., Теория автоматического управления: учебник для вузов / А. А. Ерофеев. 2-е изд., перераб. и доп. Санкт-Петербург: Политехника, 2002. 302 с.: ил. ISBN 5-7325-0529-6: 165-00. 32.96 Е 78(5 шт.)
- 3. Коновалов, Б. И., Теория автоматического управления: учеб. пособие для вузов / Б. И. Коновалов, Ю. М. Лебедев. Изд. 3-е, доп. и перераб. Санкт-Петербург [и др.]: Лань, 2010. 218, [1] с.: ил. (Учебники для вузов. Специальная литература). Библиогр.: с. 217. ISBN 978-5-8114-1034-7: 350-02. (10 шт.)
- 4. Кузьмин, А. В., Анализ и синтез систем автоматического управления : учеб. пособие для вузов / А. В. Кузьмин, А. Г. Схиртладзе; М-во образования Рос. Федерации, Ул-ГТУ. Ульяновск : УлГТУ, 2000. 196 с. ISBN 5-89146-129-3 : 60-00. 32.96 К 89 (40 шт.)
- 5. Кузьмин, А. В., Теория систем автоматического управления: учеб. пособие для вузов / А. В. Кузьмин, А. Г. Схиртладзе; М-во образования Рос. Федерации, Ульян. ГТУ. Ульяновск: УлГТУ, 2002. 212 с. ISBN 5-89146-276-1: 47-00. 32.96 К 89 (7 шт.)
- 6. Маслов, А. А., Введение в Autocont с примерами моделирования систем автоматического управления: учеб. пособие для вузов / А. А. Маслов, С. И. Ушаков, А. Ю. Висков; Федер. агентство по рыболовству, Мурман. гос. техн. ун-т. Мурманск: Изд-во МГТУ, 2005. 157 с. ISBN 5-86185-244-8: 142-14. (49 шт.)
- 7. Современная прикладная теория управления. Ч. 1. Оптимизационный подход в теории управления / А. А. Красовский, А. А. Колесников, В. Н. Буков [и др.]; под ред. А. А. Колесникова. Таганрог: Изд-во ТРТУ, 2000. 400 с. ISBN 5-8327-0045-7: 338-90. 32.96 С 56 (3 шт.)
- 8. Современная прикладная теория управления. Ч. 2. Синергетический подход в теории управления / А. А. Колесников, Г. Е. Веселов, О. Т. Вавилов др.; Под ред. А. А. Колесникова. Таганрог: Изд-во ТРТУ, 2000. 559 с. ISBN 5-8327-0056-2: 338-90. (3 шт.)

- 9. Современная прикладная теория управления. Ч. 3. Новые классы регуляторов технических систем / А. А. Колесников, Л. Н. Рассудов, В. В. Яковлев и др.; под ред. А. А. Колесникова. Таганрог: Изд-во ТРТУ, 2000. 656 с. (3 шт.)
- 10. Современная прикладная теория управления. Ч. 3. Новые классы регуляторов технических систем / А. А. Колесников, Л. Н. Рассудов, В. В. Яковлев и др.; под ред. А. А. Колесникова. Таганрог: Изд-во ТРТУ, 2000. 656 с. ISBN 5-8327-0057-0: 339-20. 32.96 С 56 (3 шт.)
- 11. Специальные разделы теории управления. Оптимальное управление динамическими системами / Ю.Ю. Громов, О.Г. Иванова, В.В. Алексеев и др.; Министерство образования и науки Российской Федерации, Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Тамбовский государственный технический университет». Тамбов: Издательство ФГБОУ ВПО «ТГТУ», 2012. 108 с.: ил. Библиогр. в кн.; То же [Электронный ресурс]. URL:http://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=277799
- 12. Теория автоматического управления: учебник для вузов / В. Н. Брюханов, М. Г. Косов, С. П. Протопопов и др.; под ред. Ю. М. Соломенцева. 4-е изд., стер. Москва: Высш. шк., 2003. 268 с.: ил. (Технология, оборудование и автоматизация машиностроительных производств). ISBN 5-06-003953-6: 121-55. (15 шт.)
- 13. Теория автоматического управления : учебник для вузов / С. Е. Душин, Н. С. Зотов, Д. X. Имаев [и др.] ; под ред. В. Б. Яковлева. Москва : Высш. шк., 2003. 567 с. : ил. ISBN 5-06-004096-8 : 232-16. 32.96 Т 33(60 шт.)

9. Перечень ресурсов информационно - телекоммуникационной сети «Интернет»

1. http://lib.mstu.edu.ru/MegaPro/Web/Search/Simple

10. Перечень программного обеспечения, профессиональных баз данных и информационных справочных систем, реквизиты подтверждающего документа

- 1 Операционная система Microsoft Windows Vista Business Russian Academic OPEN, лицензия № 44335756 от 29.07.2008 (договор №32/379 от 14.07.08 г.)
- 2. Офисный пакет Microsoft Office 2007 Russian Academic OPEN, лицензия № 45676388 от 08.07.2009 (договор 32/224 от 14.0.2009 г.)
- 3.Система оптического распознавания текста ABBYY FineReader Corporate 9.0 (сетевая версия), 2009 год (договор ЛЦ-080000510 от 28 апреля 2009 г.). Операционная система Microsoft Windows Vista Business Russian Academic OPEN, лицензия № 44335756 от 29.07.2008

No	Наименование электронно-	Срок доступа	Наименование организации владельца, реквизиты
	библиотечной системы (ЭБС)		договора на использование
1.	Электронно-библиотечная си-	с 15 ноября 2015	Договор №530-10/2018 от 01.11.2018 на оказание
	стема	года по 15 нояб-	услуг по предоставлению доступа к электронным
	«Университетская библиотека	ря 2021 года	изданиям. Исполнитель ООО «Современные
	онлайн»		цифровые технологии».

11. Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)

Таблица 8. - Материально-техническое обеспечение

№ п./п.	Наименование специальных по- мещений и по- мещений для са-	Оснащенность специальных помещений и помещений для самостоятельной работы				
	мостоятельной работы					
1.	Специальное помещение для проведения занятий лекционного типа, для проведения групповых и индивидуальных консультаций, для текущего контроля, для промежуточной аттестации (401B)	Укомплектовано специализированной мебелью и техническими средствами обучения, служащими для представления учебной информации аудитории: - столы — 8 шт.; - доска аудиторная — 1 шт.; - симметричный автоколебательный мультивибратор на операционном усилителе; - многофункциональный лабораторный стенд ЭС-21 — 6 шт.; - многофункциональный лабораторный стенд ЭС-23 — 6 шт.; - видеопроектор TOSHIBA TLP-X2000 — 1шт.; - ноутбук ASUS A7M — 1 шт.				
2.	Специальное помещение для проведения групповых и индивидуальных консультаций, для текущего контроля, для курсового проектирования (выполнения курсовых работ), для промежуточной аттестации, для проведения лабораторных и практических занятий (404В)	Укомплектовано специализированной мебелью и техническими средствами обучения, служащими для представления учебной информации аудитории: - столы – 7 шт.; - доска аудиторная – 1 шт.; - персональные компьютеры – 10 шт лабораторный стенд «Автоматическая система регулирования (АСР) частоты вращения двигателя постоянного тока (ДПТ)» - 2 шт., - лабораторный стенд «Автоматическая система регулирования (АСР) частоты вращения двигателя постоянного тока (ДПТ)» (2013 г.) – 2 шт., - лабораторный стенд «Модель релейной АСР» - 2 шт., - лабораторный стенд: «Модель электропривода постоянного тока» - 2 шт.; - «Учебно-лабораторный комплекс системы автоматического управления микроклиматом в помещении на базе микропроцессорных регуляторов "Овен"» - 2 шт., - «Учебно-лабораторный комплекс системы автоматического управления температурой в помещении на базе микропроцессорных регуляторов "Овен"» - 2 шт.				
3.	Специальное помещение для самостоятельной работы (зал электронных и информационных ресурсов 227В)	Посадочных мест — 14 Укомплектовано специализированной мебелью и техническими средствами обучения, служащими для представления информации большой аудитории, компьютерной техникой компьютером Aquarius Elit EF 300 (3 шт.), компьютером Aquarius Std DS 180 (2 шт.), компьютером Vist 100Mt P233 (1 шт.), компьютером DEPO Neos 230 (3 шт.), компьютером Aquarius Elit SF 300 (5 шт.), компьютером Formoza ASUS P8H61-M/_Pentium G-860 (1 шт.), компьютером «Март» базовый 1 (2 шт.), монитором AOC A22+ (2 шт.), монитором Asus MM17/TG-B 17 дюймов (1 шт.), монитором Belinea 1730S1 17 дюймов (9 шт.), монитором NEC TN TFT 19 дюймов (1 шт.), монитором Samsung TFT 943N 19 дюймов (1 шт.), монитором Samsung 500S (1 шт.), монитором Samsung S19 19 дюймов (1 шт.), монитором Viewsonic 21.5 (1 шт.)				
4.	Специальное помещение для хранения и профилактического обслуживания оборудования (412B)	Оснащено специализированной мебелью				

Таблица 2 - Технологическая карта текущего контроля и промежуточной аттестации (промежуточная аттестация — «зачет» и «зачет с оценкой»)

№	Контрольные точки	Зачетное количе- ство баллов		График прохождения					
	-	min	max	(неделя сдачи)					
	Текущий контр	ОЛЬ							
	8 семестр								
1	Посещение лекционных, лабораторных и практических занятий	8	16	По расписанию					
	Посещение каждого занятия – 0,5 балла.								
2	Выполнение и защита лабораторных работ (4 шт.)	14	28	По расписанию					
	Выполнение и защита одной работы – 7 баллов.								
3	Выполнение и защита практических работ (3 шт.)	10	21	По расписанию					
	Выполнение и защита одной работы – 7 баллов.								
4	Выполнение и защита РГР1	17	27	По расписанию					
5	Выполнение и защита КР1	17	27	По расписанию					
7	ИТОГО за работу в семестре	60	100	Зачетная неделя					
Есл	и обучающийся не набрал минимальное зачетное количест	гво баллов, то	он не допу	скается к промежуточной					
атте	стации (зачету). В этом случае, ему предоставляется возмо	жность повы	сить рейтин	г до минимального зачет-					
	ного путем ликвидации задолженностей по отд	ельным точка	ам текущего	контроля.					
	Промежуточная атт	гестация							
	Зачет	60	100	Зачетная неделя					
	ИТОГОВЫЕ БАЛЛЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ	60	100						

Таблица 5 - Ведомость для фиксирования результатов текущего контроля (промежуточная аттестация – зачет/зачет с оценкой)

(заполняется преподавателем в последний рабочий день месяца)

ФИО	Количество баллов							
	Посещение	Выполнение	Выполнение	Выполнение	Выполнение	Итого		
	лекций – 0.5	и защита л/р	и защита п/р	и защита	и защита	(60-100)		
	(8 -16 бал-	- 4	- 3	РГР	КР			
	лов)	(14-28 бал-	(10-21 бал-	(17-27 бал-	(17-27 бал-			
	,	лов)	лов)	лов)	лов)			