МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ДЕПАРТАМЕНТ ОБРАЗОВАНИЯ И КАДРОВОЙ ПОЛИТИКИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ «ДОНСКОЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРАРНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»

АЗОВО-ЧЕРНОМОРСКИЙ ИНЖЕНЕРНЫЙ ИНСТИТУТ – ФИЛИАЛ
ФЕДЕРАЛЬНОГО ГОСУДАРСТВЕННОГО БЮДЖЕТНОГО ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО
УЧРЕЖДЕНИЯ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«ДОНСКОЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРАРНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ» В Г. ЗЕРНОГРАДЕ

УТВЕРЖДАЮ.
Директор

ГЛОБИН АНДРЕЙ НИКОЛАЕВИЧ
Подписано цифровой подписью: ГЛОБИН АНДРЕЙ НИКОЛАЕВИЧ
Дата: 2026.03.31 09:03:01 +03'00'
А.Н. Глобин

«31» марта 2026 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины Б1.О.16 Автоматика

Направление подготовки 35.03.06 Агроинженерия

Профиль подготовки Технические системы в агробизнесе

Факультет Инженерно-технологический

Кафедра Математика и биоинформатика

Форма обучения очная, заочная

Квалификация выпускника – бакалавр

Зерноград-2026

При разработке рабочей программы учебной дисциплины в основу положены:

1. ФГОС ВО – бакалавриат по направлению подготовки 35.03.06 Агроинженерия, утверждённый приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от «23» августа 2017 г. Приказ № 813.

2. Учебный план по профилю подготовки «Технические системы в агробизнесе» (год начала подготовки 2026), одобрен Учёным советом Азово-Черноморского инженерного института ФГБОУ ВО Донской ГАУ

Протокол № 6 от «12» февраля 2026 г.

Рабочая программа учебной дисциплины «Автоматика» одобрена на заседании кафедры Математика и биоинформатика

Протокол № 8 от «23» марта 2026 г.

Заведующий кафедрой
к.т.н., доцент _____Н.Н. Грачева

Рабочая программа учебной дисциплины «Автоматика» рекомендована к использованию в учебном процессе на заседании методической комиссии по направлению подготовки 35.03.06 и 35.04.06 «Агроинженерия» инженерно-технологического факультета

Протокол № 6 от «27» марта 2026 г.

Председатель методической комиссии
к.т.н., и.о. декана
инженерно-технологического факультета _____ К.П. Дубина

Разработчик:
к.т.н., доцент _____ К.Н. Лебедев

Содержание

с.

1. ВВОДНАЯ ЧАСТЬ 4
1.1. Цели освоения учебной дисциплины 4
1.2. Место учебной дисциплины в структуре ОПОП 4
1.3. Планируемые результаты обучения по дисциплине, соотнесённые с индикаторами достижения компетенций 5
2. Основная часть 7
2.1. Объем учебной дисциплины и виды учебной работы 7
2.2. Содержание учебной дисциплины 9
2.2.1. Разделы (модули) учебной дисциплины, виды учебной деятельности и формы контроля 10
2.2.2. Лабораторный практикум 11
1.2.3. Практические занятия 12
2.3. Самостоятельная работа студента 13
3. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ 14
4. Оценочные средства для текущего контроля успеваемости и результатов освоения учебной дисциплины 14
4.1.Виды контроля и аттестации, формы оценочных средств 15
4.2. Примерные темы курсовых проектов 17
4.3. Примерные темы рефератов (эссе) 17
4.4. Тесты текущего контроля 17
4.4.1.Ключи к тестам 17
4.5. Тесты промежуточного контроля 17
4.5.1.Ключи к тестам 17
4.6. Варианты контрольных заданий (работ) 17
4.7. Вопросы к зачету 22
5. Учебно-методическое и информационное обеспечение учебной дисциплин 24
5.1. Основная литература 24
5.3. Профессиональные базы данных, информационные справочные системы и Интернет-ресурсы 25
5.4. Требования к программному обеспечению учебного процесса**Ошибка! Закладка не определена.**
5.5. Перечень учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся 27
6. Материально-техническое обеспечение дисциплины 28
7. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ 30
Приложение 1 Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации
Приложение 2 Лист переутверждения рабочей программы дисциплины

1. ВВОДНАЯ ЧАСТЬ

1.1. Цели освоения учебной дисциплины

Целями освоения учебной дисциплины «Автоматика» являются формирование у студентов базовых профессиональных навыков по разработке, наладке, анализу и эксплуатации средств автоматизации сельскохозяйственного производства.
Задачами дисциплины являются**:**

– формирование знаний, умений и навыков, позволяющих обосновывать применение средств автоматизации сельского хозяйства;

– формирования навыков анализа автоматических систем управления оборудованием для производства, хранения и переработки продукции животноводства и растениеводства;

– формирование навыков проведения экспериментальных исследований в области автоматизации сельского хозяйства, в том числе с применением ПЭВМ;

– формирование знаний, умений и навыков по использованию классических и современных методов исследования в области автоматизации сельского хозяйства.

1.2. Место учебной дисциплины в структуре ОПОП

Дисциплина «Автоматика» относится к дисциплинам обязательной части учебного плана.
Изучение данной дисциплины базируется на освоении студентами дисциплин: «Информатика и цифровые технологии»; «Математика»; «Физика».
Освоение данной дисциплины необходимо для качественного освоения последующих дисциплин: «Машины и оборудование в животноводстве», «Электропривод и электрооборудование».

1.3. Планируемые результаты обучения по дисциплине, соотнесённые с индикаторами достижения компетенций

Изучение дисциплины направлено на формирование универсальных и профессиональных компетенций (установленных самостоятельно), необходимых для решения задач профессиональной деятельности и обеспечивающие достижение планируемых результатов освоения образовательной программы.

Код компетенции	Содержание компетенции	Планируемые результаты обучения	
		Код и наименование индикатора достижения компетенции	Формируемые знания, умения и навыки
1	2	3	4
УК-1	Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, применять системный подход для решения поставленных задач	УК-1.1 Анализирует задачу, выделяя ее базовые составляющие, осуществляет декомпозицию задачи. УК-1.2 Находит и критически анализирует информацию, необходимую для решения поставленной задачи. УК-1.3 Рассматривает возможные варианты решения задачи, оценивая их достоинства и недостатки.	Знать: принципы построения систем управления и декомпозиции задач автоматики, классификацию технических средств автоматики и автоматизации технологических процессов, их основные характеристики, методы анализа автоматических систем регулирования; Уметь: анализировать задачу управления технологическим оборудованием и выделять типовые функциональные элементы автоматических управляющих устройств, подбирать технические средства для контроля и управления технологическим оборудованием, определять показатели качества работы автоматических систем регулирования Владеть: навыками построения структурных схем автоматических устройств управления, методами поиска информации, необходимой для решения задач автоматизации технологических процессов в агроинженерии, методами оценки устойчивости и показателей качества автоматических систем регулирования.
ОПК-1	Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических и	ОПК-1.1 Демонстрирует знание основных законов математических, естественнонаучных и общепрофессиональных дисциплин, необходимых для решения типовых задач в области агроинженерии	Знать: статические и динамические характеристики элементов и систем автоматики, типовые динамические звенья, принципы математического моделирования элементов и систем автоматического регулирования при помощи ПЭВМ; Уметь: определять статические и динамические характеристики эле-

	естественных наук с применением информационно-коммуникационных технологий	ОПК-1.4 Пользуется специальными программами и базами данных при разработке технологий и средств механизации в сельском хозяйстве	ментов и систем автоматики, производить расчеты переходных процессов в системах автоматического регулирования при помощи ПЭВМ; Владеть: методами решения типовых задач автоматики, методикой ввода исходных данных и расчета переходных процессов в автоматических системах регулирования при помощи ПЭВМ.
ОПК-4	Способен реализовывать современные технологии и обосновывать их применение в профессиональной деятельности	ОПК-4.2 Обосновывает применение современных технологий сельскохозяйственного производства, средств механизации для производства, хранения и переработки продукции животноводства и растениеводства	Знать: технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов, принципы автоматического и автоматизированного управления и типовую организацию современных систем промышленной автоматизации, научно-обоснованные методы их анализа и настройки. Уметь: составлять и читать схемы систем автоматики и автоматизации технологических процессов, применять технические средства автоматики и автоматизации технологических процессов с учетом научных рекомендаций по их настройке. Владеть: навыками использования методов анализа и настройки технических средств автоматики и автоматизации технологических процессов.
ОПК-5	Способен участвовать в проведении экспериментальных исследований в профессиональной деятельности	ОПК-5.2 Использует классические и современные методы исследования в агроинженерии	Знать: экспериментальные и расчетные методы определения статических и динамических характеристик элементов автоматики; Уметь: применять технические средства, математический аппарат и специализированное программное обеспечение для исследования свойств элементов автоматики. Владеть: методами экспериментального исследования характеристик элементов автоматики.

2. ОСНОВНАЯ ЧАСТЬ

2.1. Объем учебной дисциплины и виды учебной работы

Очная форма обучения

Вид работы		Всего часов/ зач. единиц	Семестр № 7
Аудиторные занятия (всего)		48	48
В том числе			
Лекции (Л)		16	16
Практические занятия (ПЗ)		16	16
Семинары (С)		-	-
Лабораторные работы		16	16
Самостоятельная работа студента (СРС) (всего)		60	60
В том числе			
Курсовой проект (работа)	КП	-	-
	КР	-	-
Реферат (Реф)		-	-
Эссе		-	-
Практический рейтинг		-	-
Контрольная / Расчетная / Расчетно-графическая работа		-	-
Самоподготовка: проработка конспектов лекций, учебников и учебных пособий, подготовка к лабораторным и практическим занятиям, текущему контролю		60	60
СРС в период промежуточной аттестации		-	-
Вид промежуточной аттестации: Зачет (З), Зачет с оценкой (ЗО), Экзамен (Э)		З	З
ИТОГО: общая трудоемкость	часов	108	108
	зач. единиц	3	3

Заочная форма обучения

Вид работы		Всего часов/ зач. единиц	Семестр № 9
Аудиторные занятия (всего)		14	14
В том числе			
Лекции (Л)		4	4
Практические занятия (ПЗ)		4	4
Семинары (С)		-	-
Лабораторные работы		4	4
Самостоятельная работа студента (СРС) (всего)		92	92
В том числе			
Курсовой проект (работа)	КП	-	-
	КР	-	-
Реферат (Реф)		-	-
Эссе		-	-
Практический рейтинг		-	-
Контрольная / Расчетная / Расчетно-графическая работа		-	-
Самоподготовка: проработка конспектов лекций, учебников и учебных пособий, подготовка к лабораторным и практическим занятиям, текущему контролю		92	92
СРС в период промежуточной аттестации		4	4
Вид промежуточной аттестации: Зачет (З), Зачет с оценкой (ЗО), Экзамен (Э)		З	З
ИТОГО: общая трудоемкость	часов	108	108
	зач. единиц	3	3

2.2. Содержание учебной дисциплины

Содержание разделов (модулей) учебной дисциплины

№ семестра очн. (заочн.)	Наименование раздела (модуля) учебной дисциплины	Содержание раздела в дидактических единицах	Коды индикаторов достижения компетенций
1	2	3	4
7 (9)	Раздел 1 «Автоматизация как способ поддержания режимов работы технологического оборудования»	1.1. Теория автоматического управления. Принципы построения систем управления. Структурные и функциональные схемы САУ. Декомпозиция задач автоматики	УК-1.1 УК-1.3 ОПК-1.1 ОПК-1.4 ОПК-4.2 ОПК-5.2
		1.2. Статические характеристики. Динамические характеристики. Частотные характеристики. Свойства объектов управления	
		1.3. Типовые динамические звенья. Соединения звеньев. Структурная схема объекта управления	
		1.4. Методы анализа устойчивости АСР. Показатели качества	
		1.5. Одноконтурные автоматические регуляторы. Нелинейные позиционные автоматические регуляторы. АСР с дополнительными сигналами	
7 (9)	Раздел 2 «Технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов»	2.1. Датчики автоматики: датчики температуры, давления и разряжения. Методы и приборы для измерения расхода пара, газа и жидкости. Методы и приборы для измерения уровня	УК-1.2 ОПК-4.2 ОПК-5.2
		2.2. Исполнительные устройства Понятие исполнительных устройств. Регулирующие органы. Исполнительные механизмы	
		2.3. Микропроцессорные регуляторы Особенности цифровых ПИД-регуляторов.	
		2.4. Логические управляющие модули. Назначение, способы программирования логических управляющих модулей	

2.2.1. Разделы (модули) учебной дисциплины, виды учебной деятельности и формы контроля

Очная форма обучения

№ семестра	Наименование раздела (модуля) учебной дисциплины	Виды учебной деятельности, включая самостоятельную работу студентов (в часах)					Формы текущего контроля успеваемости
		Л	ЛР	ПЗ	СРС	всего	
7	Раздел 1 «Автоматизация как способ поддержания режимов работы технологического оборудования»	12	8	16	30	66	Устный опрос, аудиторная письменная работа
	Раздел 2 «Технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов»	4	8	-	30	42	Устный опрос
	Промежуточная аттестация					-	Зачет
	Итого	16	16	16	60	108	

Заочная форма обучения

№ семестра	Наименование раздела (модуля) учебной дисциплины	Виды учебной деятельности, включая самостоятельную работу студентов (в часах)					Формы текущего контроля успеваемости
		Л	ЛР	ПЗ	СРС	всего	
9	Раздел 1 «Автоматизация как способ поддержания режимов работы технологического оборудования»	4	2	4	48	58	Устный опрос, аудиторная письменная работа
	Раздел 2 «Технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов»	-	2	-	44	46	Устный опрос
	Промежуточная аттестация					4	Зачет
	Итого	4	4	4	92	108	

2.2.2. Лабораторный практикум

Очная форма обучения

№ семестра	Наименование раздела (модуля) учебной дисциплины	Наименование лабораторных работ	Всего часов
7	Раздел 2 «Технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов»	2.1.Исполнительные механизмы 2.2.Индуктивные, трансформаторные, индукционные и емкостные датчики 2.3. Датчики температуры 2.4.Реле автоматики	2 2 2 2
	Раздел 1 «Автоматизация как способ поддержания режимов работы технологического оборудования»	1.1.Экспериментальное определение динамических характеристик объектов и элементов автоматических систем 1.2.Цифровой ПИД-регулятор 1.3.Исследование автоколебательных режимов и настройка релейных САР. 1.4.Программно-задающие устройства	2 2 2 2
	Итого		16

Заочная форма обучения

№ семестра	Наименование раздела (модуля) учебной дисциплины	Наименование лабораторных работ	Всего часов
9	Раздел 2 «Технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов»	2.1.Датчики температуры	2
	Раздел 1 «Автоматизация как способ поддержания режимов работы технологического оборудования»	1.1.Цифровой ПИД-регулятор	2
	Итого		2

1.2.3. Практические занятия

Очная форма обучения

№ семестра	Наименование раздела (модуля) учебной дисциплины	Наименование практических занятий	Всего часов
7	Раздел 1 «Автоматизация как способ поддержания режимов работы технологического оборудования»	1.1.Разработка структурных функциональных схем автоматических систем регулирования	2
		1.2.Определение передаточной функции и структурной схемы элемента АСР на основе дифференциального уравнения	2
		1.3.Построение амплитудно-фазовой частотной характеристики	2
		1.4.Исследование АСР на устойчивость при помощи критериев Гурвица и михайлова	2
		1.5.Математическое моделирование динамических элементов	2
		1.6.Математическое моделирвание линейных АСР	2
		1.7.Моделирование АСР с ПИД-регуляторами	2
		1.8.Моделирование релейных АСР	2
	Итого		16

Заочная форма обучения

№ семестра	Наименование раздела (модуля) учебной дисциплины	Наименование практических занятий	Всего часов
9	Раздел 1 «Автоматизация как способ поддержания режимов работы технологического оборудования»	1.1.Разработка структурных функциональных схем автоматических систем регулирования	2
		1.2.Определение передаточной функции и структурной схемы элемента АСР на основе дифференциального уравнения	2
	Итого		4

2.3. Самостоятельная работа студента

Виды СРС:

Очная форма обучения

№ семестра	Наименование раздела учебной дисциплины (модуля)	Виды СРС	Всего часов
7	Раздел 1 «Автоматизация как способ поддержания режимов работы технологического оборудования»	Проработка конспектов лекций, учебников и учебных пособий. Подготовка к практическим занятиям. Подготовка к лабораторным работам и оформление отчетов.	30
	Раздел 2 «Технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов»	Проработка конспектов лекций, учебников и учебных пособий. Подготовка к лабораторным работам и оформление отчетов.	30
Зачет			
Итого			60

Заочная форма обучения

№ семестра	Наименование раздела учебной дисциплины (модуля)	Виды СРС	Всего часов
9	Раздел 1 «Автоматизация как способ поддержания режимов работы технологического оборудования»	Проработка конспектов лекций, учебников и учебных пособий. Подготовка к практическим занятиям. Подготовка к лабораторным работам и оформление отчетов.	46
	Раздел 2 «Технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов»	Проработка конспектов лекций, учебников и учебных пособий. Подготовка к лабораторным работам и оформление отчетов.	44
Зачет			4
Итого			94

3. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

Очная форма обучения

№ семестра	Виды Учебной работы	Образовательные технологии	Особенности проведения занятий (индивидуальные/ групповые)
7	Лекции № 1.1–1.6	Классические лекции, проблемное изложение	групповые
	Лабораторные работы № 1.1-1.4	Активный эксперимент, физическая симуляция, программированное обучение	групповые, бригадные
	Лекции № 2.1–2.4	Классические лекции, проблемное изложение	групповые
	Лабораторные работы № 2.1-2.4	Активный эксперимент, физическая симуляция, программированное обучение	групповые, бригадные
	Практические занятия 1.1-1.8	Решение практикоориентированных задач	групповые, индивидуальные

Занятия в интерактивной форме в объеме:

- лекции – 2 часа;

Заочная форма обучения

№ семестра	Виды Учебной работы	Образовательные технологии	Особенности проведения занятий (индивидуальные/ групповые)
9	Лекции № 1.1, 1.5	Классические лекции, проблемное изложение	групповые
	Лабораторная работа № 1.1	Активный эксперимент, физическая симуляция, программированное обучение	групповые, бригадные
	Лабораторная работа № 2.1	Активный эксперимент, физическая симуляция, программированное обучение	групповые, бригадные
	Практические занятия 1.1-1.2	Решение практикоориентированных задач	групповые, индивидуальные

Занятия в интерактивной форме в объеме:

- лекции – 2 часа.

В исключительных случаях применяется электронное обучение и дистанционные образовательные технологии (ЭО и ДОТ), включая проведение текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации. Реализация программы дисциплины с использованием ЭО и ДОТ осуществляется по усмотрению ведущего преподавателя с учетом технических возможностей обучающихся с использованием программных средств, обеспечивающих применение элементов ЭО и ДОТ в Институте, путем синхронного и асинхронного взаимодействия, к которым могут относиться:

– электронная информационно-образовательная среда Института;

– групповая голосовая конференция в мессенджерах (Яндекс.Мессенджер, VK Teams);
– групповой чат в мессенджерах Яндекс.Мессенджер, социальной сети ВКонтакте;
– онлайн видеоконференция в Яндекс.Телемост;
– видеозаписи лекций педагогических работников Института, размещённые на различных видеохостингах (например, на каналах преподавателей) и/или облачных хранилищах (например, Яндекс.Диск).

4. ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ДЛЯ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ УСПЕВАЕМОСТИ И РЕЗУЛЬТАТОВ ОСВОЕНИЯ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

4.1.Виды контроля и аттестации, формы оценочных средств

Очная форма обучения

№ семестра	Виды контроля и аттестации (ВК, Тат, ПрАт*)	Коды индикаторов достижения компетенций	Наименование раздела учебной дисциплины	Оценочные средства		
				Форма	Количество вопросов и заданий	Кол-во независимых вариантов
7	ТАт-1	УК-1.1 УК-1.3 ОПК-1.1 ОПК-1.4 ОПК-4.2 ОПК-5.2	Раздел 1 «Автоматиза-ция как способ поддержания режимов работы технологичес-кого оборудования»	Устный опрос (ВК), контрольная работа, оформление отчетов по лабораторным работам	34	284
	ТАт-2	УК-1.2 ОПК-4.2 ОПК-5.2	Раздел 2 «Технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов»	Устный опрос (ВК), оформление отчетов по лабораторным работам	75	-
	ПрАт	УК-1.1 УК-1.2 УК-1.3 ОПК-1.1 ОПК-1.4 ОПК-4.2 ОПК-5.2		Зачет		

Заочная форма обучения

№ семестра	Виды контроля и аттестации (ВК, Тат, ПрАт*)	Коды индикаторов достижения компетенций	Наименование раздела учебной дисциплины	Оценочные средства		
				Форма	Количество вопросов и заданий	Кол-во независимых вариантов
9	ТАт-1	УК-1.1 УК-1.3 ОПК-1.1 ОПК-1.4 ОПК-4.2 ОПК-5.2	Раздел 1 «Автоматиза-ция как способ поддержания режимов работы технологичес-кого оборудования»	Устный опрос (ВК), контрольная работа, оформление отчетов по лабораторным работам	8	124
	ТАт-2	УК-1.2 ОПК-4.2 ОПК-5.2	Раздел 2 «Технические средства автоматики и систем автоматизации технологических процессов»	Устный опрос (ВК), оформление отчетов по лабораторным работам	7	-
	ПрАт	УК-1.1 УК-1.2 УК-1.3 ОПК-1.1 ОПК-1.4 ОПК-4.2 ОПК-5.2		Зачет		

* ВК – входной контроль, ТАт – текущая аттестация, ПрАт – промежуточная аттестация

4.2. Примерные темы курсовых проектов

Не предусмотрены.

4.3. Примерные темы рефератов (эссе)

Не предусмотрены.

4.4. Тесты текущего контроля

Не предусмотрены

4.4.1.Ключи к тестам

Не предусмотрены

4.5. Тесты промежуточного контроля

Не предусмотрены

4.5.1.Ключи к тестам

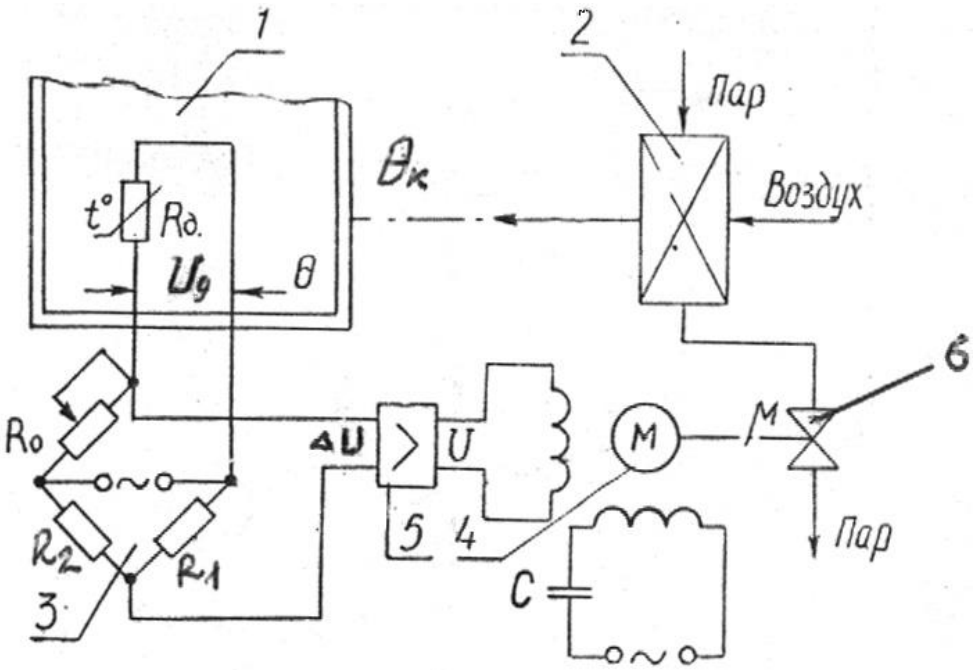
Не предусмотрены

4.6. Варианты контрольных заданий (работ)

- ***Разработать структурную функциональную схему автоматической системы регулирования температуры в помещении***

Схема, показанная на рисунке 1, представляет АСР температуры в помещении. Объектом регулирования (ОР) в данной системе является помещение, регулируемая величина которого – температура внутри помещения θ, регулирующее (управляющее) воздействие – температура воздуха $\theta_к$, поступающего из калорифера и возмущающее воздействие – изменения внешних факторов f (в общем случае изменение температуры атмосферного воздуха, его влажности, скорости ветра). При исследовании системы в качестве основного возмущения следует рассматривать изменение температуры окружающего воздуха.

Воспринимающим органом – ВО (датчиком, чувствительным элементом) в данной АСР является терморезистор R_q, включенный в мостовую схему, обеспечивающую с помощью резистора R_o задание необходимого значения температуры в помещении и выполняющей также функции сравнивающего органа – СО (элемента сравнения). Усиление сигнала разбаланса ΔU (сигнала рассогласования) измерительной мостовой схемы обеспечивается посредством усилителя. Усиленный сигнал U обеспечивает вращение двухфазного исполнительного двигателя, который изменяет величину перемещения клапана (заслонки) на трубопроводе подачи пара в калорифер, тем самым достигается изменение температуры воздуха на выходе калорифера – регулирующего воздействия на объекте регулирования.



1 – помещение; 2 – теплообменник (калорифер); 3 – измерительная мостовая схема; 4 – двухфазный исполнительный двигатель; 5 – дифференциальный магнитный усилитель; 6 – клапан (заслонка)

Рисунок 1 – Схема системы автоматического регулирования температуры в помещении

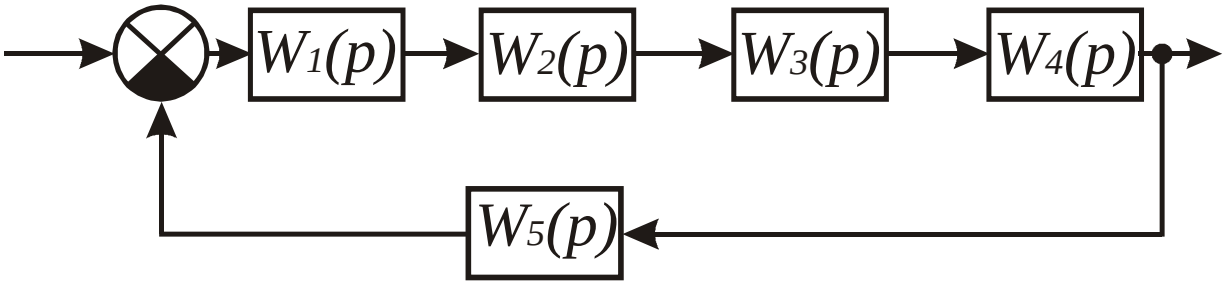
– ***По дифференциальному уравнению определить передаточную функцию и структурную схему элемента***:

$$T_2^2 \frac{d^2y}{dt^2} + T_2 \frac{dy}{dt} + y = k\left(T_3 \frac{dx}{dt} + x\right)$$

– ***По передаточной функции элемента найдите выражение АФХЧ и постройте ее график. Размерность постоянных времени T, T_1, T_2 в секунда***х.

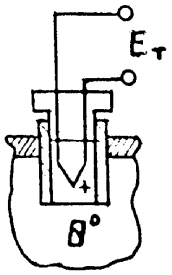
Передаточная функция	Вариант	Значения параметров	
		k	T
$W(p) = \frac{k}{Tp^2 + p}$	1	10	0,1
	2	9	0,2
	3	8	0,3
	4	7	0,4
	5	6	0,5
	6	5	0,6
	7	4	0,7
	8	3	0,8
	9	1	0,9
	10	8	0,1

– ***На основе заданной структурной схемы исследуйте АСР на устойчивость по одному из критериев или с помощью компьютерного моделирования. Произведите анализ качества АСР на основе результатов ее компьютерного моделирования.***



Передаточные функции	Вариант	Значения параметров							
		k_1	k_2	k_3	k_4	k_5	T_3, с	T_4, с	b
$W_1(p)=k_1$	1	15	6	5	4	3	1	0,8	1,2
$W_2(p)=\frac{k_2}{p}$	2	14	7	3	5	10	9	3	0,8
	3	13	8	2	3	9	7	2	1,6
	4	12	9	1	2	8	3	1	2,0
$W_3(p)=\frac{k_3}{T_3p+1}$	5	11	10	9	1	7	2	0,5	0,2
	6	10	5	8	9	6	4	3	0,7
	7	9	4	10	8	5	6	2	0,3
$W_4(p)=\frac{k_4}{T_4^2p^2+2bT_4p+1}$	8	8	3	4	7	2	5	3	0,5
	9	7	2	6	10	1	8	4	1,3
$W_5(p)=k_5$	10	6	1	7	6	4	10	6	0,9

– ***Провести моделирование элемента автоматической системы регулирования в соответствии с заданным вариантом***

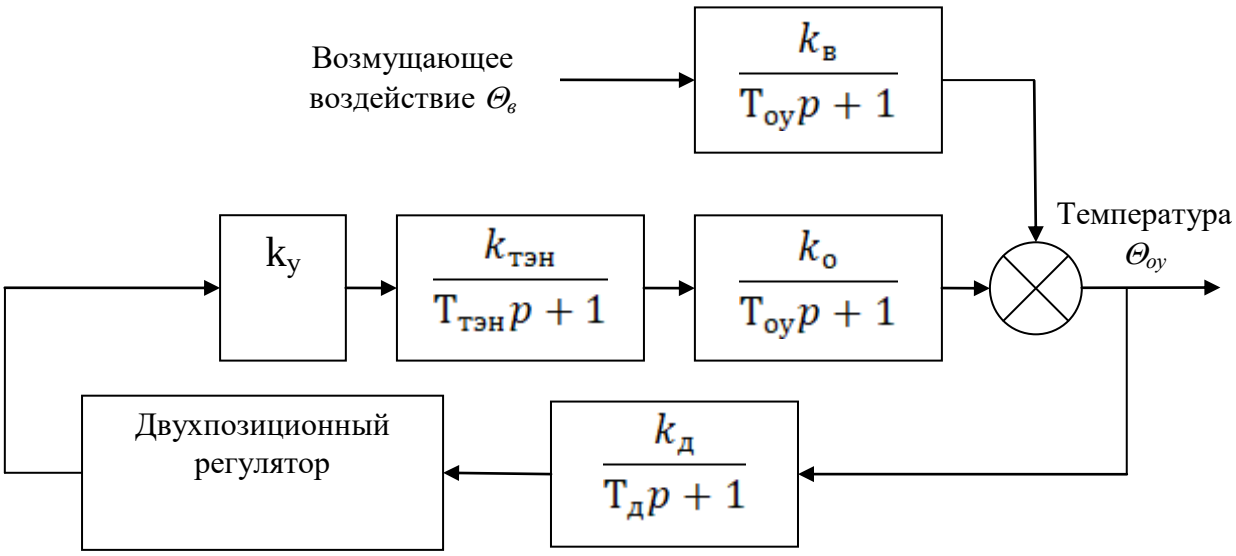
Варианты	Наименование элемента	Принципиальная схема	Входная и выходная величины	Передаточная функция
1	2	3	4	6
1	Термопара, помещенная в защитный кожух		Температура в объекте измерения θ^0. ЭДС на зажимах термопары E_x	$W(p)=\frac{E_m(p)}{\theta^0(p)}=\frac{k_{mn}}{T_{mn}p+1}$, где k_{mn} – коэффициент передачи; T_{mn} – постоянная времени термопары. k_{mn} =0,001В/^{0}С; T_{mn} = 7 с.

– ***По структурной схеме АСР, заданной преподавателем, проведите моделирование в среде SimInTech по исходным данным и оцените ее устойчивость. Путем изменения коэффициента передачи заданного преподавателем динамического звена определите его критическое значение и величины, при которых АСР устойчива и неустойчива***

– ***Произвести моделирование двухпозиционной системы автоматического регулирования:***

Для значительного количества нагревательных приборов применяется двухпозиционная

Автоматическая система регулирования с использованием ТЭН. Если такая АСР реализуется на электронных компонентах, то в ней имеется двухпозиционный электронный регулятор, датчик температуры, усилитель, необходимый для увеличения мощности электронного регулятора для управления ТЭН.



Структурная схема двухпозиционной АСР температуры

Пусть динамические свойства объекта управления (регулирования) описываются передаточными функциями:

– по регулирующему воздействию:

$$W_P(p)=\frac{k_0}{T_{оу}p+1},$$

– по возмущающему воздействию:

$$W_B(p)=\frac{k_в}{T_{оу}p+1},$$

где ko и k и – коэффициенты передачи объекта управления по регулирующему и возмущающему воздействиям,

Тоу – постоянная времени объекта управления.

Передаточная функция датчика:

$$W_{ВО}(p)=\frac{k_д}{T_д p+1},$$

где kд – коэффициент передачи датчика,

Тоу – постоянная времени датчика.

Передаточная функция усилителя:

WУО (p)= kу,

где kу – коэффициент передачи усилителя.

Передаточная функция ТЭН:

$$W_{ТЭН}(p)=\frac{k_{ТЭН}}{T_{ТЭН}p+1},$$

где kТЭН - коэффициент передачи ТЭН,

ТТЭН – постоянная времени ТЭН.

Исходные данные для моделирования двухпозиционной АСР

Вариант	$T_{оу,\,с}$	$T_{д,\,с}$	$T_{ТЭН,\,с}$	$k_о$	$k_в$	$k_д$ В/^{0}С	$k_у$	$k_{ТЭН}$ рад/В*с	$\theta_а$, ^{0}С	$\theta_{оу,}$ ^{0}С	
										$\theta_{оу}^{мин}$	$\theta_{оу}^{макс}$
1	600	10	100	0,14	1	0,1	44	2	-10	25	30
2	1140	9	64	0,12	0,9	0,09	40	1,6	-5	20	26
3	842	8,4	96	0,13	0,95	0,087	41	1,8	-15	18	25
4	590	7,6	108	0,15	0,97	0,095	39	2,1	-10	30	31
5	475	8,5	74	0,14	1,05	0,105	45	2,2	-5	21	23
6	987	12,8	124	0,15	1,07	0,11	44	2	-15	22	25
7	1200	15	69	0,11	1,1	0,108	40	2,3	-11	26	28
8	1050	11,7	75	0,145	0,87	0,094	39	2,1	-25	29	31
9	740	9,5	80	0,13	0,96	0,092	43	1,98	-18	21	27
10	810	21	130	0,16	1,02	0,12	42	1,95	-16	19	24

4.7. Вопросы к зачету

№ вопроса	Вопросы	Коды индикаторов достижения компетенций
1	2	3
1	Что понимается под системой локальной автоматики, АСУ ТП и АСУ П?	УК-1.1 УК-1.3 ОПК-1.1 ОПК-1.4 ОПК-4.2 ОПК-5.2
2	Основные принципы построения систем управления режимами работы электрифицированных и автоматизированных технологических процессов	
3	Что такое объект управления; возмущающее, управляющее воздействия, управляемая величина?	
4	Что такое автоматический регулятор? Принцип действия, назначение регуляторов.	
5	Схемы автоматики: функциональные и структурные.	
6	Что понимается под декомпозицией задач и систем автоматики?	
7	Понятие статического (установившегося) режима работы. Характеристики статического режима.	
8	Понятие динамического режима. Характеристики динамического режима.	
9	Преобразование дифференциального уравнения к алгебраическому виду. Понятие передаточной функции.	
10	Типовые входные воздействия. Понятие переходной и импульсной переходной характеристик.	
11	Понятие АЧХ, ФЧХ и АФЧХ.	
12	Преобразование структурных схем к одноконтурному виду. Эквивалентная передаточная функция участка структурной схемы при последовательном, параллельном и встречно-параллельном соединении звеньев.	
13	Понятие самовыравнивания объекта управления.	
14	Понятие запаздывания в ОУ. Виды запаздываний. Переходные характеристики ОУ в зависимости от наличия емкостей и запаздываний. Понятия постоянных времени.	
15	Понятие типового динамического звена.	
16	Структурная схема объекта управления. Принцип суперпозиции.	
17	Понятие устойчивости АСР. Переходные характеристики устойчивых и неустойчивых АСР.	
18	Способы оценки устойчивости АСР.	
19	Критерий устойчивости Гурвица. Область применимости.	
20	Критерий устойчивости Михайлова. Область применимости.	
21	Определение области устойчивости АСР при помощи D-разбиения.	
22	Прямые показатели качества работы АСР единичные и интегральные.	
23	Косвенные показатели качества работы АСР.	

1	2	3
24	Типовые законы одноконтурных регуляторов непрерывного действия. Их особенности.	
25	Что понимается под оптимальными настройками автоматического регулятора?	
26	Понятие и принцип действия нелинейного позиционного регулятора.	
27	Условия выбора законов регулирования.	
28	Понятие АСР с дополнительными сигналами.	
29	Классификация технических средств автоматики и систем автоматизации технологических процессов	УК-1.2 ОПК-4.2 ОПК-5.2
30	Понятие логического управления и логического автомата. В чем отличие программных автоматов от автоматов со схемной логикой? Понятие автомата с памятью.	
31	Что понимается под оптимальным управлением? Что такое статическая и динамическая оптимизация?	ОПК-4.2 ОПК-5.2
32	Типовая организация традиционной АСУ ТП. Технические средства различных уровней АСУ ТП.	УК-1.2 ОПК-4.2 ОПК-5.2
33	Понятие УВМ. Основные типы УВМ.	
34	Понятие ПЛК, требования к ним. Способы программирования ПЛК.	
35	Понятие датчика, генераторные, параметрические и механические преобразователи.	
36	Виды и принцип действия датчиков температуры.	
37	Принцип действия и назначение потенциометрических датчиков. Их достоинства и недостатки. Как зависит погрешность потенциометрических датчиков от сопротивления нагрузки?	
38	Суть метода экспериментального определения динамических характеристик элементов автоматики.	ОПК-5.2
39	Назначение и состав исполнительного устройства.	УК-1.2 ОПК-4.2 ОПК-5.2
40	Понятие и виды исполнительных механизмов.	
41	Понятие и виды регулирующих органов.	
42	Виды и принцип действия электродвигательных исполнительных механизмов.	
43	Принцип действия электромагнитных исполнительных механизмов.	
44	Виды и принцип действия электромагнитных муфт.	
45	Особенности, устройство и принцип действия микропроцессорных регуляторов.	
46	Как зависят характеристики автоколебательного режима работы двухпозиционных автоматических регуляторов от параметров их настройки и возмущающего воздействия?	
47	Цели и методика компьютерного моделирования АСР	
48	Определение параметров интегрирования при компьютерном моделировании АСР	
49	Суть численных методов оптимизации параметров регуляторов при помощи ПЭВМ.	

5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИН

5.1. Основная литература

№ п\п	Авторы	Наименование	Год и место издания	Используется при изучении разделов	Количество экземпляров	
					В библиотеке	На кафедре
1	Лебедев К.Н.	Автоматизация управления технологическими процессами: учебное пособие.	Зерноград, АЧГАА, 2013. –. - Рекомендовано Учебно-методическим объединением вузов Российской Федерации по агроинженерному образованию в качестве учебного пособия для студентов высших учебных заведений, обучающихся по направлению «Агроинженерия»	1, 2, 3	40	10
2	Серебряков А. С., Семенов Д. А.	Основы автоматики: учебное пособие - [Электронный ресурс]: Электрон. дан. - Режим доступа: URL: //biblioclub.ru/index.php?page=book&id=430651	Книгино: НГИЭИ, 2012. - 200 с. : схем., табл., ил	1, 2, 3	+	-
3	Бородин И.Ф. Судник Ю.А.	Автоматизация технологических процессов	КолосС, 2004. -344 с. – (Учебник и учеб. пособия для студентов высш. учеб. заведений)	1, 2, 3	100	-

5.2. Дополнительная литература

№ п\п	Авторы	Наименование	Год и место издания	Используется при изучении разделов	Количество экземпляров	
					В библиотеке	На кафедре
1	Лебедев К.Н.	Автоматизированные системы управления технологическими процессами: Учебное пособие. Рек. УМО.	Зерноград, АЧГАА, 2008. -117 с	1, 2, 3	24	10
2	Лебедев К.Н.	Автоматика: лабораторный практикум.	Зерноград: АЧИИ, 2017	1, 2	20	10
3	Лебедев К.Н., Карташов Б.А.	Автоматика: практикум	Зерноград: АЧИИ, 2019 – 103 с.	1	40	10

5.3. Профессиональные базы данных, информационные справочные системы и Интернет-ресурсы

Интернет-ресурсы

https://e.lanbook.com/ - ЭБС «Лань»
https://biblioclub.ru/ - ЭБС «Университетская библиотека онлайн»
http://elibrary.ru - Научная электронная библиотека eLIBRARY.RU
http://www.cta.ru/ - Журнал "Современные технологии автоматизации" ("СТА").
http://www.mka.ru/ - Научно-технический журнал "Мир компьютерной автоматизации"
http://www.avtprom.ru/ - Журнал "Автоматизация в промышленности".
https://isup.ru Журнал «ИСУП» (Информатизация и системы управления в промышленности)
http://www.owen.ru/ - Сайт компании ОВЕН, производителя датчиков и приборов для нижнего и среднего уровня АСУ ТП. Журнал “Автоматизация и производство”.
http://www.metran.ru/ - Промышленная Группа "Метран" - ведущая российская компания по разработке, производству и сервисному обслуживанию интеллектуальных средств автоматизации
http://www.rtsoft.ru/ - ЗАО “РТСофт” – дилер средств промышленной автоматизации ведущих мировых производителей.

Информационные справочные системы и базы данных

http://asutp.ru - Интернет-ресурс, который предназначен для профессионалов, работающих в сфере автоматизации производства

http://www.retrolib.narod.ru/lib_bpa.html - Библиотека по автоматике
https://asutpforum.ru/index.php - Форум по промышленной автоматике, ориентированный на проектировщиков, инженеров, программистов, студентов и преподавателей, наладчиков, операторов и других технических специалистов

Информационные технологии
Электронная информационная образовательная среда института обеспечивает доступ к учебным планам, рабочим программам дисциплин (модулей), программам практик, электронным учебным изданиям и электронным образовательным ресурсам, указанным в рабочих программах дисциплин (модулей), программах практик; формирование электронного портфолио обучающегося, в том числе сохранение его работ и оценок за эти работы. Предусмотрена возможность взаимодействия студентов и преподавателей посредством технологий по пересылке и получению электронных сообщений.

5.4. Программное обеспечение учебного процесса

LibreOffice
SimInTech

5.5. Перечень учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся

№ п\п	Вид самостоятельной работы	Авторы	Наименование	Год и место издания
1	Изучение материала по учебникам и учебным пособиям	Лебедев К.Н.	Автоматизация управления технологическими процессами: учебное пособие. - Рекомендовано Учебно-методическим объединением вузов Российской Федерации по агроинженерному образованию в качестве учебного пособия для студентов высших учебных заведений, обучающихся по направлению «Агроинженерия»	Зерноград, АЧГАА, 2013. – 154 с.
2		Серебряков А. С. Семенов Д. А.	Основы автоматики: учебное пособие	Княгино: НГИЭИ, 2012. - 200 с. : схем., табл., ил
3		Бородин И.Ф. Судник Ю.А.	Автоматизация технологических процессов	КолосС, 2004. -344 с. – (Учебник и учеб. пособия для студентов высш. учеб. заведений)
4	Подготовка к лабораторным работам и оформление отчетов	Лебедев К.Н.	Автоматика: лабораторный практикум.	Зерноград: АЧИИ, 2017. – 117 с.

6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Наименование специальных помещений и помещений для самостоятельной работы	Оснащенность специальных помещений и помещений для самостоятельной работы
1	2
5-203 Аудитория для лекционных, семинарских, практических занятий и консультаций. Аудитория для текущего контроля и промежуточной аттестации. 347740, Ростовская обл., Зерноградский район, г. Зерноград, ул. Советская, дом №15/4.	Комплект учебной мебели Монитор ЭЛТ Digital vision Pentium Dualcore E2200, 2Gb, 80Gb HDD Проектор Benq MP620p Экран для проектора Маркерная доска. Посадочных мест 22.
5-206 Аудитория для лекционных, семинарских, практических занятий и консультаций. Аудитория для текущего контроля и промежуточной аттестации. Лаборатория автоматизированных систем управления технологическими процессами. 347740, Ростовская обл., Зерноградский район, г. Зерноград, ул. Советская, дом №15/4.	Комплект учебной мебели 1 ПЭВМ, 1 проектор Доска меловая. Посадочных мест 12.
5-211 Аудитория для лекционных, семинарских, практических занятий, консультаций и курсового проектирования. Аудитория для самостоятельной работы. 347740, Ростовская обл., Зерноградский район, г. Зерноград, ул. Советская, дом №15/4.	Комплект учебной мебели 11 персональных компьютеров с процессорами типа Core i3, с тактовой частотой 3,3 Гц и оперативной памятью 8 Гб. Переносной комплект мультимедийного оборудования: проектор мультимедийный, экран на треноге (или настенный), ноутбук. Доска меловая. Посадочных мест 12.
5-218 Аудитория для семинарских, практических занятий и консультаций. Аудитория для текущего контроля и промежуточной аттестации. Лаборатория основы автоматики. Лаборатория автоматизации технологических процессов и системы автоматического управления. 347740, Ростовская обл., Зерноградский район, г. Зерноград, ул. Советская, дом №15/4.	Комплект учебной мебели Специализированные стенды для лабораторных работ по электромагнитным реле, потенциометрическим датчикам, электромагнитным датчикам, датчикам температуры, программным устройствам, системе контроля комбайнов «ДОН» и высевающих машин, двухпозиционных регуляторов. Устройства фирмы «Овен»: таймеры, регуляторы температуры и влажности, регуляторы уровня. Доска меловая. Посадочных мест 26.

1	2
2-252 Читальный зал для самостоятельной работы 347740, Ростовская обл., Зерноградский район, г. Зерноград, ул. Советская, дом №28/30.	15 рабочих мест для самостоятельной работы, объединенные в локальную сеть с выходом в сеть Internet. Системный блок Core i3 3,06 Ггц , 2Gb, 250Gb HDD – 5 шт. Системный блок Celeron J3060 1,6 Ггц, 4 Gb, 128 Gb SSD - 10 шт. монитор Phillips 2205– 5 шт, монитор Samsung SyncMaster 923m - 10шт принтер Epson LX-1170 Посадочных мест 114
2-170а Отдел научно-технической и социально-гуманитарной литературы, МБА для самостоятельной работы. 347740, Ростовская обл., Зерноградский район, г. Зерноград, ул. Советская, дом №28/30.	Имеется удаленный доступ к электронно-библиотечной системе «Лань» и ЭБС «Университетская библиотека онлайн». Ведётся медиатека – имеется 68 электронных изданий. Системный блок Core i3 540 3,06 Ггц , 2Gb, 250Gb HDD – 1шт. Системный блок С2,8Ггц , 512 Mb, 160Gb HDD – 1 шт., монитор Samsung 920NW– 1 шт, монитор Phillips 2205– 1 шт, принтер HP LJ 1150 МФУ Kyocera Taskalfa 180 Посадочных мест 2 для самостоятельной работы , объединенных в локальную сеть с выходом в сеть Internet
2-170б Электронный читальный зал для самостоятельной работы 347740, Ростовская обл., Зерноградский район, г. Зерноград, ул. Советская, дом №28/30.	Системный блок С2,8Ггц, 1 GB, 80 GB HDD – 1 шт. Системный блок С2,8Ггц, 512 МБ, 80 GB HDD – 9 шт. Монитор Samsung 920NW – 10 шт. Коммутатор Dlink – 1 шт. Сканер EPSON – 1 шт. Посадочных мест 10 для самостоятельной работы , объединенных в локальную сеть с выходом в сеть Internet.
Аудитория № **5-217** V корпуса – помещение для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования. 347740, Ростовская обл., Зерноградский район, г. Зерноград, ул. Советская, дом №15/4.	Специализированная мебель и оборудование для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования

7. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

Вид учебных занятий	Организация деятельности студента
Лекции	Написание конспекта лекций: кратко, схематично, последовательно фиксировать основные положения, выводы, формулировки, обобщения; помечать важные мысли, выделять ключевые слова, термины. Проверка терминов, понятий с помощью энциклопедий, словарей, справочников. Обозначить вопросы, термины, материал, который вызывает трудности, пометить и попытаться найти ответ в рекомендуемой литературе. Если самостоятельно не удается разобраться в материале, необходимо сформулировать вопрос и задать преподавателю на консультации, на практическом занятии.
Лабораторные работы	Изучить материал лабораторного практикума, после выполнения программы лабораторной работы оформить отчет
Практические занятия	Произвести анализ задания, используя рекомендованную литературу разработать структурную и принципиальную схемы, произвести необходимые расчеты
Контрольная работа / индивидуальные задания	Изучить материал основной и дополнительной литературы, включая материалы рекомендованных сайтов Internet, являющийся основополагающим в рамках дисциплины. Выполнить задания, ориентируясь на приведенные в методических материалах примеры
Подготовка к зачету	При подготовке к зачету необходимо ориентироваться на конспекты лекций, рекомендуемую литературу