

Український державний університет залізничного транспорту

Кафедра «Автоматика та комп'ютерне телекерування рухом поїздів»

СИЛАБУС З ДИСЦИПЛІНИ

ТЕОРІЯ АВТОМАТИЧНОГО КЕРУВАННЯ

освітній рівень перший (бакалавр)

галузь знань 27 Транспорт

спеціальність 273 Залізничний транспорт

освітня програма - організація контролю систем керування рухом поїздів (ОК СКРП)

Час та аудиторія проведення занять: Згідно розкладу - <http://rasp.kart.edu.ua/>

Команда викладачів:

Хісматулін Володимир Шайдуллович (Кандидат технічних наук, професор),

Контакти: +38 (057) 730-10-32, e-mail: khisvs@kart.edu.ua

Сосунов Олександр Олексійович (кандидат технічних наук, доцент),

Контакти: +38 (057) 730-10-32, e-mail: sosunov63@kart.edu.ua

Години прийому та консультації: кожен понеділок з 12.40-14.00

Розміщення кафедри: Місто Харків, майдан Фейєрбаха, 7, 1 корпус, 2 4 поверх, 222 аудиторія.

Веб сторінка курсу: <https://do.kart.edu.ua/course/view.php?id=7694>

Додаткові інформаційні матеріали: <http://metod.kart.edu.ua>

1 Анотація навчальної дисципліни

Автоматика (від грецького *automatos*) – галузь науки і техніки, яка охоплює теорію автоматичного керування, а також принципи побудови автоматичних систем і технічних засобів, що в них застосовуються.

Розвиток автоматики тісно пов'язаний з розвитком машинного виробництва. Першими автоматичними регуляторами промислового призначення вважаються поплавковий регулятор рівня води у паровому котлі, винайдений І. Ползуновим у 1765 році, та відцентровий регулятор швидкості обертання вала парової машини, розроблений Дж. Уаттом у 1769 році.

Період до кінця XIX ст. був часом, коли системи автоматичного керування розроблялися лише за інтуїцією винахідників. Тому у цей період було чимало невдач та катастроф на підприємствах, пов'язаних з їх застосуванням. Саме тому виникла необхідність розробки теорії автоматичного керування.

На теперішній час неможливо уявити собі будь-яку галузь науки, техніки та побуту людства без застосування систем автоматичного керування. Зараз знайшло широке розповсюдження автоматичних систем стільникового зв'язку, керування рухом транспорту, енергетичних систем та ін.. Яскравими прикладами тріумфу автоматики можна вважати здійснення автоматичного польоту, посадки та роботи космічних зондів на Місяці, Венері і Марсі.

2 Мета та завдання навчальної дисципліни

Метою дисципліни “Теорія автоматичного керування” є вивчення принципів побудови та оцінки характеристик основних елементів і показників якості функціонування автоматичних систем.

Основними завданнями вивчення дисципліни є підготовка студентів для творчої участі в розробці, проектуванні та експлуатації автоматичних систем, що входять до складу систем керування рухом поїздів.

За результатами вивчення навчальної дисципліни студенти повинні:

знати:

1. Призначення, структуру та класифікацію систем керування.
2. Методи математичного опису систем автоматичного керування (САК).
3. Поняття стійкості, статизму та астатизму САК.
4. Показники якості функціонування САК у перехідному та сталому режимах.
5. Методи аналізу впливу параметрів САК та зовнішніх факторів на показники якості функціонування.

уміти:

1. Складати математичні моделі функціональних блоків та систем автоматичного керування.
2. Оцінювати стійкість та показники якості САК в перехідному та усталеному режимах.
3. Користуватись сучасними методами і програмним забезпеченням моделювання та дослідження САК.

мати уявлення:

Про перспективи розвитку систем автоматичного керування.

3 Очікувані програмні результати навчання

Відповідно до вимог стандарту вищої освіти 273 «Залізничний транспорт» основним результатом навчання є здатність виконувати розрахунок основних характеристик та параметрів технологічних процесів виробництва й ремонту об'єктів залізничного транспорту, зокрема автоматичних систем, що входять до складу систем керування рухом поїздів, з метою забезпечення їх ефективного функціонування (ОК14). З цією метою студент повинен отримати відповідні компоненти наступних компетенцій:

- навички використання інформаційних і комунікаційних технологій (ЗК03);
- здатність проведення досліджень на відповідному рівні (ЗК04);
- здатність до абстрактного мислення, аналізу та синтезу (ЗК08);
- знання та розуміння предметної області теорії автоматичного керування, здатність застосовувати знання у практичних діях (ЗК11);
- навички використання технологій автоматичного керування об'єктами залізничного транспорту (ЗК14);
- здатність розробляти та впроваджувати засоби автоматизації при виробництві, експлуатації, ремонті та обслуговуванні об'єктів залізничного транспорту, їх систем та елементів (СК04);
- здатність розробляти з урахуванням безпечних умов використання технічні завдання і технічні умови на проектування автоматичних систем об'єктів залізничного транспорту (СК06);
- здатність застосовувати методи та засоби технічних вимірювань, технічні регламенти, стандарти та інші нормативні документи при технічному діагностуванні автоматичних систем об'єктів залізничного транспорту (СК10);
- здатність застосовувати сучасні програмні засоби для розроблення проектно-конструкторської та технологічної документації зі створення, експлуатації, ремонту та обслуговування автоматичних систем об'єктів залізничного транспорту,

4 Опис навчальної дисципліни

Найменування показників	Характеристика навчальної дисципліни			
	денна форма навчання		заочна форма навчання	
Кількість кредитів –5 Модулів – 2 Загальна кількість годин – 150 Тижневих годин для денної форми навчання: повна	повна	скорочена	повна	скорочена
	Рік підготовки			
	2	1	2	1
	Семестр			
	4	2	3	2
	Лекції			
	30 год.	30 год.	-	8 год.

аудиторних – 6 самот. робота -4 скорочена аудиторних – 4 самот. робота -6	Практичні, семінарські заняття			
	30 год.	30 год.	-	8 год.
	Лабораторні заняття			
	30 год.	30 год.	-	10 год.
	Самостійна робота			
	60 год.	60 год.	-	124 год.
	Індивідуальні завдання			
	4с – РГР	2с - РГР	Контр.р.	Контр.р.
	Вид контролю			
	4с. -іспит	2с. -іспит	3с. -іспит	2с - іспит

5 Інформаційний обсяг навчальної дисципліни

Модуль 1.

Тема 1. Основні поняття теорії автоматичного керування

Основні поняття та визначення. Види алгоритмів функціонування САК. Види діянь в САК. Принципи автоматичного керування. Типові функціональні структури САК. Проблеми дослідження систем автоматичного керування (САК), зміст задач аналізу і синтезу.

Тема 2. Математичні моделі динамічних систем

Поняття математичної моделі САК. Класифікація САК за видами математичних моделей. Диференціальне рівняння "вхід-вихід" та оператор передачі лінійної стаціонарної неперервної САК. Передаточна функція САК.

Тема 3. Характеристики динамічних систем

Часові і частотні характеристики систем (ланок). Елементарні ланки.

Тема 4. Схеми математичних моделей та основні рівняння САК

З'єднання динамічних ланок. Правила перетворення схеми математичної моделі САК. Основні рівняння лінійної стаціонарної САК.

Тема 5. Поняття та умови стійкості САК

Поняття стійкості. Загальна постановка задачі стійкості по А.М.Ляпунову. Необхідні і достатні умови стійкості лінійних неперервних стаціонарних САК.

Тема 6. Критерії стійкості САК

Критерій стійкості Гурвіца та його застосування для визначення граничних параметрів САК. Частотні критерії стійкості. Критерій стійкості Найквіста. Запаси стійкості.

Тема 7. Аналіз якості функціонування САК в перехідному режимі

Перехідний та усталений режими роботи САК. Показники якості функціонування САК в перехідному режимі та методи їх визначення. Частотні методи аналізу якості керування автоматичних систем в перехідному режимі.

Тема 8. Аналіз точності функціонування САК в усталеному режимі

Помилка САК та її складові. Методи розрахунку систематичних помилок САК. Поняття статизму та астатизму. Вплив порядку астатизму на величину усталеної помилки. Алгебраїчні та структурні ознаки порядку астатизму.

Модуль 2.

Тема 9. Основні поняття телекерування

Місцеве, дистанційне керування та телекерування розподіленими об'єктами. Основні поняття телекерування. Класифікація та загальні характеристики систем телекерування. Експлуатаційно-технічні вимоги до систем телекерування.

Тема 10. Класифікація та основні характеристики кодів

Повідомлення, сигнали та коди. Класифікація кодів. Алгебраїчні основи теорії кодування. Цифрові коди та їх основні характеристики.

Тема 11. Завадостійкі коди

Принципи завадостійкого кодування повідомлень. Систематичні коди. Інверсний код (код Бауера). Групові (лінійні) коди. Циклічні коди. Многопозиційні коди.

Тема 12. Сигнали та методи їх формування

Сигнали телекерування та їх характеристики. Види імпульсної модуляції. Класифікація та загальні характеристики генеруючих елементів. Принципи побудови генераторів. Стабілізація частоти коливань. Системи частотної та фазової синхронізації сигналів.

Тема 13. Канали зв'язку в системах телекерування

Класифікація каналів зв'язку. Основні характеристики каналів зв'язку. Еквівалентні схеми заміщення.

Тема 14. Системи з часовим та частотним розподілом каналів

Способи селекції об'єктів. Принципи побудови, основні характеристики та елементна база систем з часовим та частотним розподілом каналів.

Системи з комбінаційним розподілом каналів.

6 Рекомендована література

6.1 Основна

1. Хісматулін В.Ш., Панченко С.В. Теорія автоматичного керування. Ч. I. Теорія лінійних неперервних систем автоматичного керування : Підручник для вузів. – Харків: УкрДАЗТ, 2008. – 239 с.

2. Хісматулін В.Ш. Теорія автоматичного керування : Методичний посібник до розрахунково-графічних робіт. – Харків: УкрДАЗТ, 2007. – 53 с.

3. Хісматулін В.Ш. Теорія автоматичного керування : Методичні вказівки до виконання розрахунково-графічної, контрольної та курсової роботи. – Харків: УкрДАЗТ, 2011. – 22 с.

4. Хісматулін В.Ш., Сафонов Д.С. Теорія автоматичного керування : Лабораторний практикум. – Харків: УкрДАЗТ, 2007. – 141 с.

5. Хісматулін В.Ш. Теорія автоматичного керування : Лабораторний практикум. Ч. 2. Системи телекерування– Харків: УкрДАЗТ, 2012. – 98 с.

6. Теория автоматического управления. Ч. I, II. Под ред. А.А.Воронова. Уч. пособие для вузов. – М.: Высшая школа, 1977.

7. Теоретические основы железнодорожной автоматики и телемеханики. Учебник для вузов / Под ред. В.В. Сапожникова. – М.: Транспорт, 1995.

6.2 Допоміжна

8. Александров Є.Є. Автоматичне керування рухомими об'єктами і технологічними процесами. Т. 1. Теорія автоматичного керування / Є.Є. Александров, Є.П. Козлов, Б.І. Кузнецов. – Х.: НТУ “ХПІ”, 2002.

9. Ильин В.А. Телеуправление и телеизмерение. – 4-е изд., перераб. И доп. – М.: Энергоиздат, 1982.

10. Теоретические основы железнодорожной автоматики и телемеханики: Учебник для вузов / А.С. Переборов, А.М. Брылеев, В.В. Сапожников и др. / Под ред. А.С. Переборова. – М.: Транспорт, 1984. – 384 с.

11. Періодична науково-технічна література.

7 Ресурси курсу

Інформація про курс розміщена на сайті університету [http://kart.edu.ua/...](http://kart.edu.ua/) , включаючи календарний план, лекційний матеріал, завдання, рекомендовану літературу та ін.

Матеріали для дистанційного навчання знаходяться на сайті: <https://do.kart.edu.ua/course/view.php?id=10196>

8 Порядок оцінювання результатів навчання

Теоретичні знання та практичні навички перевіряються:

а) при проведенні поточного контролю – в процесі контрольного опитування та за результатами розв'язання тестових завдань на лабораторних заняттях; при перевірках розв'язань задач, які були задані на самостійну роботу; при перевірках звітів з лабораторних робіт;

б) при проведенні модульного контролю – по результатах виконання тестових контрольних завдань на ПЕОМ;

в) підсумково – на іспиту за дисципліною.

При оцінюванні результатів навчання керуватися Положенням про контроль та оцінювання якості знань студентів в УкрДУЗТ. Згідно з Положенням використовується 100-бальна шкала оцінювання.

Формування оцінки за модуль у складі залікового кредиту за 100-бальною шкалою здійснюється відповідно до виразу

$$OM = (OK + OL + OP) \times K + OT,$$

де ОК – сума балів за виконання контрольних завдань;

ОК – сума балів за лабораторні роботи;

ОР – сума балів за РГР;

ОТ – сума балів за модульний тестовий контроль на ПЕОМ (ОТ = 0...40);

К – ваговий коефіцієнт, К=0.6.

До перелічених складових модульної оцінки можуть нараховуватися додаткові бали за участь студента у науковій роботі, підготовці публікацій, робіт на наукові студентські конкурси, участь в студентських олімпіадах, активність на заняттях та консультаціях.

Позитивна підсумкова оцінка може бути виставлена, якщо студенти повністю виконали навчальну програму, тобто виконали та отримали заліки з усіх лабораторних робіт, виконали та захистили розрахунково-графічну роботу. Підсумкова оцінка визначається, як середньоарифметична оцінок двох модулів залікового кредиту.

9 Кодекс академічної доброчесності

Порушення Кодексу академічної доброчесності Українського державного університету залізничного транспорту є серйозним порушенням, навіть якщо воно є ненавмисним. Кодекс доступний за посиланням:

<https://kart.edu.ua/wp-content/uploads/2020/06/kodex.pdf>

Зокрема, дотримання Кодексу академічної доброчесності УкрДУЗТ означає, що вся робота на іспитах та заліках має виконуватися індивідуально. Під час виконання самостійної роботи студенти можуть консультиватися з викладачами та з іншими студентами, але повинні самостійно розв'язувати завдання, керуючись власними знаннями, уміннями та навичками. Посилання на всі ресурси та джерела (наприклад, у звітах, самостійних роботах чи презентаціях) повинні бути чітко визначені та оформлені належним чином. У разі спільної роботи з іншими студентами над виконанням індивідуальних завдань, ви повинні зазначити ступінь залученості до роботи.

10 Інтеграція студентів із обмеженими можливостями

Вища освіта є провідним чинником підвищення соціального статусу, досягнення духовної, матеріальної незалежності і соціалізації молоді з обмеженими

функціональними можливостями й відображає стан розвитку демократичних процесів і гуманізації суспільства.

Для інтеграції студентів із обмеженими можливостями в освітній процес Українського державного університету залізничного транспорту створена система дистанційного навчання на основі сучасних педагогічних, інформаційних, телекомунікаційних технологій.

Доступ до матеріалів дистанційного навчання з цього курсу можна знайти за посиланням:

<https://do.kart.edu.ua/course/view.php?id=10196>