

Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Луковникова Елена Ивановна
Должность: Проректор по учебной работе
Дата подписания: 22.06.2022 08:57:01
Уникальный программный ключ:
890f5aae3463de1924cbcf76ac5d7ab89e9fc3d2

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ
ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

БРАТСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

УТВЕРЖДАЮ



Проректор по учебной работе

Е.И. Луковникова

Е.И.Луковникова

11 апреля

2022 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

Б1.В.01.04 Многомерные и многосвязные системы управления

Закреплена за кафедрой **Управления в технических системах**

Учебный план bz270304_22_УТС.plx

27.03.04 Управление в технических системах

Квалификация **Бакалавр**

Форма обучения **заочная**

Общая трудоемкость **5 ЗЕТ**

Виды контроля на курсах:

Контрольная работа 4, Экзамен 4

Распределение часов дисциплины по курсам

Курс	4		Итого	
	уп	рп		
Вид занятий				
Лекции	6	6	6	6
Лабораторные	4	4	4	4
В том числе инт.	3	3	3	3
В том числе в форме практ.подготовки	4	4	4	4
Итого ауд.	10	10	10	10
Контактная работа	10	10	10	10
Сам. работа	161	161	161	161
Часы на контроль	9	9	9	9
Итого	180	180	180	180

Программу составил(и):

к.т.н., доц., Крумин О.К.

Рабочая программа дисциплины



Многомерные и многосвязные системы управления

разработана в соответствии с ФГОС:

Федеральный государственный образовательный стандарт высшего образования - бакалавриат по направлению подготовки 27.03.04 Управление в технических системах (приказ Минобрнауки России от 31.07.2020 г. № 871)

составлена на основании учебного плана:

27.03.04 Управление в технических системах

утвержденного приказом ректора от 08.02.2022 протокол № 45.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры

Управления в технических системах

Протокол от 30 марта 2022 г. № 10

Срок действия программы: 2022-2026 уч.г.

Зав. кафедрой Григорьева Т.А.



Председатель МКФ

110 08 апреля 2022 г.



Ответственный за реализацию ОПОП


(подпись)

Григорьева Т.А.
(ФИО)

Директор библиотеки


(подпись)

Серегин С.С.
(ФИО)

№ регистрации

826
(методический отдел)

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Председатель МКФ

старший преподаватель Латушкина С.В. _____ 2023 г.

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для
исполнения в 2023-2024 учебном году на заседании кафедры
Управления в технических системах

Внесены изменения/дополнения (Приложение _____)

Протокол от _____ 2023 г. № ____
Зав. кафедрой Григорьева Т.А.

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Председатель МКФ

старший преподаватель Латушкина С.В. _____ 2024 г.

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для
исполнения в 2024-2025 учебном году на заседании кафедры
Управления в технических системах

Внесены изменения/дополнения (Приложение _____)

Протокол от _____ 2024 г. № ____
Зав. кафедрой Григорьева Т.А.

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Председатель МКФ

старший преподаватель Латушкина С.В. _____ 2025 г.

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для
исполнения в 2025-2026 учебном году на заседании кафедры
Управления в технических системах

Внесены изменения/дополнения (Приложение _____)

Протокол от _____ 2025 г. № ____
Зав. кафедрой Григорьева Т.А.

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Председатель МКФ

старший преподаватель Латушкина С.В. _____ 2026 г.

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для
исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры
Управления в технических системах

Внесены изменения/дополнения (Приложение _____)

Протокол от _____ 2026 г. № ____
Зав. кафедрой Григорьева Т.А.

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

1.1	Изложение базовых принципов математического моделирования многомерных систем для обеспечения желаемых динамических свойств; умение применять полученные знания и навыки при проектировании многомерных систем управления.
-----	---

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП

Цикл (раздел) ООП:	Б1.В.01.04
2.1	Требования к предварительной подготовке обучающегося:
2.1.1	Теория автоматического управления
2.1.2	Математическая статистика
2.2	Дисциплины и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:
2.2.1	Производственная (преддипломная) практика
2.2.2	Переходные процессы в электроэнергетических системах *
2.2.3	Программное обеспечение задач электроэнергетики *

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

ПК-5 : Способен к выполнению технического задания на разработку автоматизированной системы управления технологическими процессами

Индикатор 1	ПК-5.4. Производит расчёты и проектирование отдельных блоков и устройств систем автоматизации и управления и выбирает стандартные средства автоматики, измерительной и вычислительной техники для проектирования систем автоматизации и управления в соответствии с техническим заданием
-------------	--

В результате освоения дисциплины обучающийся должен

3.1	Знать:
3.1.1	основные положения теории многомерных и многосвязных систем управления.
3.2	Уметь:
3.2.1	производить расчёты и проектирование отдельных блоков и устройств систем автоматизации и управления.
3.3	Владеть:
3.3.1	методами выбора стандартных средств автоматики, измерительной и вычислительной техники для проектирования систем автоматизации и управления.

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Код занятия	Вид занятия	Наименование разделов и тем	Семестр / Курс	Часов	Компетенции	Литература	Инте ракт.	Примечание
	Раздел	Раздел 1. Понятие многомерной и многосвязной системы						
1.1	Лек	Основные определения	4	0,3	ПК-5	Л1.1Л2.3 Л2.4	0	ПК-5.4
1.2	Лек	Качество переходных процессов	4	0,3	ПК-5	Л1.1Л2.3 Л2.4	0	ПК-5.4
1.3	Лек	Понятие многосвязности системы	4	0,4	ПК-5	Л1.1Л2.3 Л2.4	0,4	ПК-5.4 лекция с разбором конкретных ситуаций
1.4	Ср		4	20	ПК-5	Л1.1Л2.4	0	ПК-5.4
1.5	Экзамен		4	1	ПК-5	Л1.1Л2.4	0	ПК-5.4
	Раздел	Раздел 2. Граф системы управления						
2.1	Лек	Структурные схемы и графы	4	0,5	ПК-5	Л1.2Л2.2	0,5	ПК-5.4 лекция с разбором конкретных ситуаций
2.2	Лек	Формула Мейсона	4	0,5	ПК-5	Л1.2Л2.2	0	ПК-5.4

2.3	Лаб	Расчёт нормального режима работы электропередачи	4	0,6	ПК-5	Л2.3Л3.1	0,3	ПК-5.4 сотрудниче ство в малых группах
2.4	Ср		4	20	ПК-5	Л1.2Л2.2	0	ПК-5.4
2.5	Экзамен		4	1	ПК-5	Л1.2Л2.2	0	ПК-5.4
	Раздел	Раздел 3. Моделирование в переменных состояния						
3.1	Лек	Моделирование в переменных состояния	4	0,5	ПК-5	Л1.1 Л1.3Л2.1	0	ПК-5.4
3.2	Лаб	Построение угловой характеристики активной мощности электропередачи	4	0,6	ПК-5	Л2.3Л3.1	0	ПК-5.4
3.3	Ср		4	20	ПК-5	Л1.1 Л1.3Л2.1	0	ПК-5.4
3.4	Экзамен		4	1	ПК-5	Л1.1 Л1.3Л2.1	0	ПК-5.4
	Раздел	Раздел 4. Схемы моделирования для перехода от передаточных функций к векторно-матричным моделям						
4.1	Лек	Схемы моделирования для перехода от передаточных функций к векторно-матричным моделям	4	0,5	ПК-5	Л1.3Л2.1 Э1	0	ПК-5.4
4.2	Лаб	Расчёт частных производных по параметрам регулирования	4	0,5	ПК-5	Л2.3Л3.1	0	ПК-5.4
4.3	Ср		4	20	ПК-5	Л1.3Л2.1 Э1	0	ПК-5.4
4.4	Экзамен		4	1	ПК-5	Л1.3Л2.1 Э1	0	ПК-5.4
	Раздел	Раздел 5. Решение уравнений состояния						
5.1	Лек	Метод преобразования Лапласа	4	0,4	ПК-5	Л1.1 Л1.2	0,4	ПК-5.4 лекция с разбором конкретных ситуаций
5.2	Лек	Метод разложения в бесконечный ряд	4	0,3	ПК-5	Л1.1 Л1.2	0,3	ПК-5.4 лекция с разбором конкретных ситуаций
5.3	Лек	Передаточные функции	4	0,3	ПК-5	Л1.1 Л1.2	0	ПК-5.4
5.4	Лаб	Составление дифференциальных уравнений Горева-Парка для электромеханических процессов	4	0,5	ПК-5	Л2.3Л3.1	0	ПК-5.4
5.5	Ср		4	21	ПК-5	Л1.1 Л1.2	0	ПК-5.4
5.6	Экзамен		4	2	ПК-5	Л1.1 Л1.2	0	ПК-5.4
	Раздел	Раздел 6. Модели дискретных систем в переменных состояния						
6.1	Лек	Переменные состояния	4	0,25	ПК-5		0	ПК-5.4
6.2	Лек	Решение уравнений состояния	4	0,25	ПК-5		0	ПК-5.4
6.3	Лаб	Исследование динамических свойств электропередачи без учёта действия АРВ-СД	4	0,6	ПК-5	Л2.3Л3.1	0,1	ПК-5.4 сотрудниче ство в малых группах

6.4	Ср		4	20	ПК-5		0	ПК-5.4
6.5	Экзамен		4	1	ПК-5		0	ПК-5.4
	Раздел	Раздел 7. Управляемость. Наблюдаемость. Вырожденность передаточной функции						
7.1	Лек	Управляемость	4	0,3	ПК-5		0	ПК-5.4
7.2	Лек	Наблюдаемость	4	0,3	ПК-5		0	ПК-5.4
7.3	Лек	Вырожденность передаточной функции	4	0,4	ПК-5		0,4	ПК-5.4 лекция с разбором конкретных ситуаций
7.4	Лаб	Исследование динамических свойств электропередачи с учётом действия АРВ-СД	4	0,6	ПК-5	Л2.3Л3.1 Э1	0	ПК-5.4
7.5	Ср		4	20	ПК-5		0	ПК-5.4
7.6	Экзамен		4	1	ПК-5		0	ПК-5.4
	Раздел	Раздел 8. Критерии качества систем управления						
8.1	Лек	Постановка задачи	4	0,25	ПК-5	Л1.3	0	ПК-5.4
8.2	Лек	Оптимальное распределение полюсов системы управления	4	0,25	ПК-5	Л1.3	0	ПК-5.4
8.3	Лаб	Построение области Д-разбиения	4	0,6	ПК-5	Л2.3Л3.1	0,6	ПК-5.4 сотрудничество в малых группах
8.4	Ср		4	20	ПК-5	Л1.3	0	ПК-5.4
8.5	Экзамен		4	1	ПК-5	Л1.3	0	ПК-5.4

5. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

Технология коллективного взаимодействия (работа в малых группах) (самостоятельное изучение обучающимися нового материала посредством сотрудничества в малых группах, дает возможность всем участникам участвовать в работе, практиковать навыки сотрудничества, межличностного общения)

Образовательные технологии с использованием активных методов обучения (лекция с разбором конкретных ситуаций)

6. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

6.1. Контрольные вопросы и задания

Вопросы к защите лабораторных работ

Лабораторная работа №1

1. Приведите принципиальную схему электропередачи (ЭП).

2. Исходя из векторной диаграммы, напишите выражения для определения продольной и поперечной составляющих напряжения генератора.

Лабораторная работа №2

1. Нарисуйте угловую характеристику активной мощности ЭП и, исходя из неё, дайте определение колебательной статической устойчивости.

2. Что характеризует точка пересечения мощности турбины P_n и мощности генератора P_g ?

Лабораторная работа №3

1. По какой из частных производных по параметрам регулирования можно судить об устойчивости системы и почему?

Вопросы к защите практических занятий

Лабораторная работа №4

1. Запишите линейные дифференциальные уравнения движения в форме Коши.

2. Назовите величины, входящие в форму Коши, применительно к исследуемой ЭП.

Лабораторная работа №5

1. Что характеризует характеристический полином (ХП) системы, каким образом он находится?

2. Что характеризуют частотные характеристики (ЧХ) параметра регулирования?

Лабораторная работа №6

1. Приведите принципиальную схему автоматического регулятора возбуждения сильного действия (АРВ-СД).

2. Каким образом находится значение напряжения на выходе АРВ-СД?

Лабораторная работа №7

1. Каким образом выполняется построение кривой Д-разбиения, что она показывает?
2. Каким образом выбирается комбинация настроечных коэффициентов, обеспечивающая общую устойчивость исследуемой системы?

6.2. Темы письменных работ

Учебным планом предусмотрена контрольная работа по теме "Управление качеством переходных процессов в многосвязных системах".

6.3. Фонд оценочных средств

Вопросы к зачёту

Раздел 1. Понятия многомерной и многосвязной системы

- 1.1 Основные определения курса «Многомерные и многосвязные системы управления».
- 1.2 Качество переходных процессов.
- 1.3 Пример регулирования многосвязного объекта;
- 1.4 Понятие многосвязности системы.

Раздел 2. Граф системы управления

- 2.1 Структурные схемы и графы.
- 2.2 Правило Крамера.
- 2.3 Понятие узла-источника, узла-стока, пути, замкнутого контура, коэффициента передачи.
- 2.4 Формула Мейсона.

Раздел 3. Моделирование в переменных состояния

- 3.1 Стандартная форма уравнений состояния.
- 3.2 Векторно-матричные модели.
- 3.3 Свойства векторно-матричных моделей.

Раздел 4. Схемы моделирования для перехода от передаточной функции к векторно-матричной модели

- 4.1 Основной элемент схемы моделирования – интегратор.
- 4.2 Общий принцип построения схем моделирования.
- 4.3 Схемы моделирования канонических форм управляемости и наблюдаемости.
- 4.4 Процедура перехода от схемы моделирования к векторно-матричной модели. Пример.

Вопросы к экзамену:

Раздел 5. Решение уравнений состояния

- 4.1 Метод преобразования Лапласа. Переходная матрица состояния.
- 4.2 Метод преобразования Лапласа. Полное решение уравнений состояния.
- 4.3 Метод разложения в бесконечный ряд.
- 4.4 Процедура перехода от векторно-матричной модели к передаточной функции.

Раздел 6. Модели дискретных систем в переменных состояния

- 6.1 Понятие о моделях дискретных систем в переменных состояния. Каноническая форма программирования цифровых фильтров.
- 6.2 Общий вид уравнений состояния для дискретной системы.
- 6.3 Итерационный метод решения уравнений состояния дискретных систем.

Раздел 7. Управляемость. Наблюдаемость. Вырожденность передаточной функции

- 7.1 Управляемость. Критерий управляемости.
- 7.2 Наблюдаемость. Критерий наблюдаемости.
- 7.3 Вырожденность передаточной функции. Условие разрешимости.

Раздел 8. Критерии качества систем управления

- 8.1 Критерии качества систем управления. Постановка задачи.
- 8.2 Оптимальное распределение полюсов системы управления.
- 8.3 Показатели качества переходной характеристики;
- 8.4 Характеристики наиболее распространенных на практике распределений.

6.4. Перечень видов оценочных средств

Отчёт по лабораторным работам, билеты к зачёту, экзаменационные билеты.

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

7.1. Рекомендуемая литература

7.1.1. Основная литература

	Авторы,	Заглавие	Издательство,	Кол-во	Эл. адрес
ЛП. 1	Душин С.Е., Зотов Н.С., Имаев Д.Х., Яковлев В.Б.	Теория автоматического управления: Учебник для вузов	Москва: Высшая школа, 2005	31	
ЛП. 2	Мирошник И.В.	Теория автоматического управления. Нелинейные и оптимальные системы: учебное пособие	Санкт- Петербург: Питер, 2006	16	

	Авторы,	Заглавие	Издательство,	Кол-во	Эл. адрес
Л1. 3	Ерофеев А.А.	Теория автоматического управления: Учебник для вузов	Санкт- Петербург: Политехника, 2005	25	
7.1.2. Дополнительная литература					
	Авторы,	Заглавие	Издательство,	Кол-во	Эл. адрес
Л2. 1	Ротач В.Я.	Теория автоматического управления: Учебник для вузов	Москва: МЭИ, 2005	20	
Л2. 2	Востриков А.С., Французова Г.А.	Теория автоматического регулирования: Учеб. пособие для вузов	Москва: Высшая школа, 2006	14	
Л2. 3	Дойников А.Н., Игнатьев И.В., Круммин О.К.	Многомерные и многосвязные системы. Управление качеством переходных процессов: учебное пособие	Братск: БрГУ, 2009	65	
Л2. 4	Воропай Н.И.	Теория систем для электроэнергетиков: Учебное пособие для вузов	Новосибирск: Наука, 2000	15	
7.1.3. Методические разработки					
	Авторы,	Заглавие	Издательство,	Кол-во	Эл. адрес
Л3. 1	Дойников А.Н., Круммин О.К.	Управление качеством переходных процессов в многосвязных системах: Методические указания	Братск: БрГУ, 2008	89	
7.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"					
Э1	Электронный каталог библиотеки БрГУ		http://irbis.brstu.ru/CGI/irbis64r_13/cgiirbis_64.exe? C21COM=F&I21DBN=BOOK&P21DBN=BOOK&LNG=		
7.3.1 Перечень программного обеспечения					
7.3.1.1	Microsoft Windows Professional 7 Russian Upgrade Academic OPEN No Level				
7.3.1.2	MATLAB Academic new Product Concurrent Licenses				
7.3.2 Перечень информационных справочных систем					
7.3.2.1	Университетская информационная система РОССИЯ (УИС РОССИЯ)				
7.3.2.2	Национальная электронная библиотека НЭБ				
7.3.2.3	Научная электронная библиотека eLIBRARY.RU				
7.3.2.4	Информационная система "Единое окно доступа к образовательным ресурсам"				
7.3.2.5	Электронная библиотека БрГУ				
7.3.2.6	Электронный каталог библиотеки БрГУ				
7.3.2.7	«Университетская библиотека online»				
7.3.2.8	Издательство "Лань" электронно-библиотечная система				
8. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)					
1217	Учебная аудитория	Меловая доска - 1 шт. Учебная мебель: Комплект мебели (посадочных мест) - 34 шт. Комплект мебели (посадочных мест) для преподавателя – 1 шт.			
1353	Лаборатория моделирования и оптимизации управления	Основное оборудование: -системный блок AMD 690 G/FAN/1024 md (5 штук); -монитор TFT 17 LG Flatron (5 штук); -системный блок i5-2500 (5шт); -монитор TFT19 Samsung (5шт); -лабораторный стенд "Схемотехника"; -стенд-тренажер "Персональный компьютер ПК-01"; Дополнительно: - маркерная доска – 1 шт. Учебная мебель: -комплект мебели (посадочных мест/АРМ) - 16/10 шт. -комплект мебели (посадочных мест) для преподавателя – 1 шт.			

2201	читальный зал №1	Комплект мебели (посадочных мест) Стеллажи Комплект мебели (посадочных мест) для библиотекаря Выставочные шкафы ПК i5-2500/H67/4Gb (монитор TFT19 Samsung) (10шт.); принтер HP Laser Jet P2055D (1шт.)
------	------------------	---

9. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Материал лекции учитывается при подготовке к лабораторным работам, зачёту и экзамену.

Для освоения обучающимися дисциплины и достижения запланированных результатов обучения учебным планом предусмотрены лекции, лабораторные работы, самостоятельная работа обучающегося, подготовка и сдача зачёта, экзамена. В условиях рейтинговой системы контроля результаты текущего оценивания обучающегося используются как показатель его текущего рейтинга.

Текущий контроль успеваемости осуществляется в течение семестра в ходе повседневной учебной работы. Данный вид контроля стимулирует у обучающегося стремление к систематической самостоятельной работе по изучению дисциплины. Обучающийся, пользуясь рабочей программой, основной и дополнительной литературой, информационными справочными системами сам организует процесс изучения дисциплины.

Самостоятельная работа способствует:

- сознательному усвоению, углублению и расширению теоретических знаний;
- формирует необходимые профессиональные умения и навыки и совершенствует имеющиеся;
- способствует более глубокому осмыслению методов научного и творческого познания конкретной дисциплины.

Основными формами такой работы являются:

- конспектирование лекций и прочитанного источника;
- проработка материалов прослушанной лекции;
- самостоятельное изучение программных вопросов, указанных преподавателем на лекциях;
- обзор и обобщение литературы по интересующему вопросу;
- подготовка к лабораторным работам, зачёту и экзамену.