

РЫЛЬСКИЙ АВИАЦИОННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ КОЛЛЕДЖ – ФИЛИАЛ
ФЕДЕРАЛЬНОГО ГОСУДАРСТВЕННОГО БЮДЖЕТНОГО ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО
УЧРЕЖДЕНИЯ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ «МОСКОВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ГРАЖДАНСКОЙ АВИАЦИИ» (МГТУ ГА)



УТВЕРЖДАЮ
Директор Рыльского АТК –
филиала МГТУ ГА
Милокин А.М.
« _____ » _____ 2023 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

ОП.06 АВТОМАТИКА И УПРАВЛЕНИЕ

по специальности среднего профессионального образования

25.02.03 Техническая эксплуатация электрифицированных и пилотажно-
навигационных комплексов

Рыльск 2023 г.

Рабочая программа дисциплины разработана на основе Федерального государственного образовательного стандарта среднего профессионального образования (далее – ФГОС СПО), утвержденного Приказом Минобрнауки России от 22.04.2014 г. № 392 по специальности 25.02.03 «Техническая эксплуатация электрифицированных и пилотажно-навигационных комплексов» (базовой подготовки).

Организация разработчик: Рыльский авиационный технический колледж — филиал федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Московский государственный технический университет гражданской авиации» (МГТУ ГА)

Программу составил:

Марченко П.И., преподаватель Рыльского АТК - филиал МГТУГА

Рецензент:

Балыкин А.А., преподаватель Рыльского АТК — филиала МГТУ ГА

Рабочая программа обсуждена на заседании цикловой комиссии А и РЭО.

Протокол № _____ от «___» _____ 2022 г.

Председатель цикловой комиссии А и РЭО _____ И.Г. Милюкова

Рабочая программа рассмотрена и рекомендована методическим советом колледжа.

Протокол № _____ от «___» _____ 2023 г.

Методист _____ А.Е. Селезнева

СОДЕРЖАНИЕ

1. ПАСПОРТ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ.....	4
2. СТРУКТУРА И ПРИМЕРНОЕ СОДЕРЖАНИЕ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ.....	6
3. УСЛОВИЯ РЕАЛИЗАЦИИ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ....	10
4. КОНТРОЛЬ И ОЦЕНКА РЕЗУЛЬТАТОВ ОСВОЕНИЯ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ...11	

1. ПАСПОРТ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

ОП.06 Автоматика и управление

1.1. Область применения рабочей программы

Рабочая программа учебной дисциплины является частью программы подготовки специалистов среднего звена в соответствии с ФГОС СПО по специальности 25.02.03 «Техническая эксплуатация электрифицированных и пилотажно-навигационных комплексов».

1.2. Место учебной дисциплины в структуре программы подготовки специалистов среднего звена

Учебная дисциплина **ОП.06 Автоматика и управление** относится к циклу общепрофессиональных дисциплин ППССЗ.

1.3. Цели и задачи учебной дисциплины – требования к результатам освоения учебной дисциплины:

В результате освоения дисциплины обучающийся должен **уметь**:

- определять вид и параметры передаточных функций элементов автоматике;
- производить статический расчет систем;
- производить анализ неисправностей и отказов;
- практически получать статические и динамические характеристики элементов авиационной автоматике и оценивать по ним их работоспособность;

В результате освоения дисциплины обучающийся должен **знать**:

- основные принципы управления, построения и функционирования систем автоматического управления полетом;
- основные методы анализа автоматических систем управления воздушных судов;
- принципы работы, конструктивные особенности элементов авиационной автоматике.

Перечень формируемых компетенций:

Код	Наименование результата обучения
ПК1.1.	Осуществлять входной контроль функциональных узлов, деталей и материалов в соответствии с разработанным технологическим процессом.
ПК1.2.	Эффективно использовать основное и вспомогательное оборудование и материалы.
ПК1.3.	Осуществлять проведение стандартных и сертификационных испытаний.
ПК1.13	Проводить подключение приборов, регистрацию необходимых характеристик и параметров и обработку полученных результатов.
ПК1.15	Обеспечивать соблюдение техники безопасности на производственном участке.
ПК1.16	Осуществлять контроль качества выполняемых работ.
ОК 2	Организовывать собственную деятельность, выбирать типовые методы и способы выполнения профессиональных задач, оценивать их эффективность и качество.
ОК 3	Принимать решения в стандартных и нестандартных ситуациях и нести за них ответственность.
ОК 4	Осуществлять поиск и использование информации, необходимой для эффективного выполнения профессиональных задач, профессионального и личностного развития.

1.4. Количество часов на освоение рабочей программы учебной дисциплины

максимальной учебной нагрузки обучающегося 150 часов, в том числе:

- обязательной аудиторной учебной нагрузки обучающегося 100 часов;
- самостоятельной работы обучающегося 50 часов.

2. СТРУКТУРА И ПРИМЕРНОЕ СОДЕРЖАНИЕ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

2.1. Объем учебной дисциплины и виды учебной работы

Вид учебной работы		Объем часов
Максимальная учебная нагрузка (всего)		150
Обязательная аудиторная учебная нагрузка (всего)		100
в том числе:		
лекции		80
лабораторные занятия		20
Самостоятельная работа обучающегося (всего)		50
Итоговая аттестация в форме экзамена для обучающихся	на базе основного общего образования в 6-м семестре	

2.2. Тематический план и содержание учебной дисциплины ОП.10Автоматика и управление

Наименование разделов и тем	Содержание учебного материала, лабораторные работы и практические занятия, самостоятельная работа обучающихся, курсовая работа	Объем часов	Уровень освоения
Раздел 1. Принцип управления, построение и алгоритмы функционирования систем автоматизации, элементы автоматизации.		54	
Тема 1.1 Основные понятия и определения автоматизации	Содержание учебного материала	2	
	Понятие о механизации и автоматизации. Сущность автоматического управления, классификация автоматических систем, общая система автоматизации. (урок- визуализация)	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Типовые функциональные схемы автоматических систем.	1	
Тема 1.2 Измерительные преобразователи - датчики	Содержание учебного материала	14	
	Классификация и основные характеристики. (урок- визуализация)	2	2
	Контактные, потенциометрические, индуктивные, индукционные датчики, назначение, схемы, принцип работы. (урок- визуализация)	2	2
	Лабораторная работа № 1 «Исследование работы потенциометрических датчиков». (работа в малых группах)	2	2
	Лабораторная работа № 2 «Исследование работы индукционных датчиков». (работа в малых группах)	2	2
	Емкостные, тензометрические, пьезоэлектрические, термисторные датчики, назначение, схемы, принцип работы. (урок- визуализация)	2	2
	Оптические, термоэлектрические, радиолокационные датчики, назначение, схемы, принцип работы.	2	2
	Датчики давления, линейных ускорений, вращения, назначение, схемы, принцип работы. Самостоятельная работа обучающихся Индуктивные датчики с подвижным сердечником, гироскопические датчики, датчики дыма.	7	3
Тема 1.3 Реле как элемент автоматизации	Содержание учебного материала	14	
	Общие сведения, основные параметры, контактная система реле и методы искрогашения.	2	2
	Устройство и принцип действия реле постоянного тока. (урок- визуализация)	2	2
	Лабораторная работа № 3 «Исследование работы поляризованных реле». (работа в малых группах)	2	2
	Назначение, устройство и принцип действия реле переменного тока.	2	2
	Лабораторная работа № 4 «Исследование работы реле переменного тока». (работа в малых группах)	2	2

	Назначение, устройство и принцип действия тепловых, электронных и фото реле. (урок-визуализация)	2	2
	Назначение, устройство и принцип действия герконовых и бесконтактных реле. (дискуссия)	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Двухфазные реле и реле времени.	7	3
Тема 1.4 Преобразующие устройства	Содержание учебного материала	12	
	Назначение, устройство и принцип работы модуляторов на диодах и транзисторах.	2	2
	Назначение, устройство и принцип работы демодуляторов на диодах и транзисторах.	2	2
	Лабораторная работа № 5«Исследование работы модуляторов и демодуляторов».	2	2
	Назначение, устройство и принцип работы функциональных потенциометров.	2	2
	Назначение, устройство и принцип работы вращающихся трансформаторов.	2	2
	Принцип первичного и вторичного симметрирования вращающихся трансформаторов.	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Модуляторы и демодуляторы на логических элементах. Применение вращающихся трансформаторов .	6	3
Тема 1.5 Усилительные устройства	Содержание учебного материала	10	
	Назначение, устройство и принцип работы простейшего магнитного усилителя, усилителя с подмагничиванием и с внешней обратной связью. (урок- визуализация)	2	2
	Магнитные усилители с внутренней обратной связью и с обмоткой смещения.	2	2
	Реверсивный магнитный усилитель с выходом постоянного тока.	2	2
	Реверсивный магнитный усилитель с выходом переменного тока.	2	2
	Лабораторная работа № 6«Исследование работы магнитного усилителя ». (работа в малых группах)	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Резонансный магнитный усилитель принцип построения.	5	3
Тема 1.6 Исполнительные устройства	Содержание учебного материала	2	
	Шаговые (импульсные) электродвигатели, электромагнитные муфты, пневматические и гидравлические исполнительные устройства.	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Электродвигатели постоянного и переменного токов, порошковые муфты.	1	3
Раздел 2. Методы линеаризации, типовые динамические звенья, устойчивость систем.		14	
Тема 2.1 Методы линеаризации, виды воздействий	Содержание учебного материала	2	
	Методы линеаризации функций, математическое описание систем автоматического регулирования, виды воздействий в автоматических системах. (урок- визуализация)	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Геометрический принцип линеаризации функций.	1	3

Тема 2.2 Динамические звенья	Содержание учебного материала	8	
	Понятие о динамическом звене и передаточной функции. Звенья безинерционные. (урок-визуализация)	2	2
	Звенья апериодические первого и второго порядков.	2	2
	Дифференцирующие и интегрирующие звенья. (урок- визуализация)	2	2
	Лабораторная работа № 7 «Исследование работы динамических звеньев ». (работа в малых группах)	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Динамические звенья 2-го порядка.	4	3
Тема 2.3 Условия, критерии и запасы устойчивости автоматических систем	Содержание учебного материала	4	
	Понятие об устойчивости автоматических систем. Алгебраические и частотные критерии устойчивости.	2	2
	Определение запасов устойчивости автоматических систем.	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Определение устойчивости автоматической системы с помощью критерия Михайлова.	2	3
Раздел 3.Синтез и анализ систем автоматике.		32	
Тема 3.1 Индикаторные системы дистанционных передач механических перемещений	Содержание учебного материала	10	
	Дистанционные передачи на кольцевом потенциометре, с использованием логометра. (урок- визуализация)	2	2
	Дистанционные передачи индукционно-выпрямительная и самобалансирующаяся.	2	2
	Лабораторная работа № 8 «Исследование дистанционных передач постоянного тока».	2	2
	Дистанционные передачи переменного тока на сельсинах. (работа в малых группах)	2	2
	Лабораторная работа № 9 «Исследование дистанционных передач переменного тока».	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Дистанционные передачи других типов.	5	3
Тема 3.2 Следящие системы	Содержание учебного материала	10	
	Следящие системы, назначение, принцип построения.	2	2
	Контактная следящая система.	2	2
	Пропорциональная следящая система.	2	2
	Следящие системы переменного тока.	2	2
	Лабораторная работа № 10«Исследование работы следящих систем».	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Следящие системы других типов.	5	3
Тема 3.3 Системы автоматического регулирования частоты вращения и	Содержание учебного материала	4	
	Общие сведения, принцип построения автоматических систем регулирования частоты вращения вала.	2	2
	Общие сведения, принцип построения автоматических систем регулирования температуры. (урок- визуализация)	2	2

температуры	Самостоятельная работа обучающихся Функциональные схемы систем регулирования.	2	3
Тема 3.4 Системы автоматического контроля и диагностирования	Содержание учебного материала	6	
	Общие сведения, классификация, основные методы контроля.	2	2
	Системы контроля наземного и наемно-бортового применения. (урок- визуализация)	2	2
	Системы контроля аналогового и дискретного действия.	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Функциональные схемы систем регулирования.	3	3
Тема 3.5 Системы контроля на основе ЭВМ.	Содержание учебного материала	2	
	Системы автоматического контроля и управления на основе микропроцессоров.	2	2
	Самостоятельная работа обучающихся Функциональная схема АСУ.	1	

Для характеристики уровня освоения учебного материала используются следующие обозначения:

1. – ознакомительный (узнавание ранее изученных объектов, свойств);
2. – репродуктивный (выполнение деятельности по образцу, инструкции или под руководством)
3. – продуктивный (планирование и самостоятельное выполнение деятельности, решение проблемных задач)

3. УСЛОВИЯ РЕАЛИЗАЦИИ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

3.1. Требования к минимальному материально-техническому обеспечению

Реализация программы дисциплины требует наличия учебной аудитории и лаборатории «Автоматики и управления».

Оборудование учебной аудитории:

- посадочные места по количеству обучающихся;
- рабочее место преподавателя;
- комплект учебно-наглядных пособий.

Технические средства обучения:

- АРМ преподавателя.

Оборудование лаборатории:

- посадочные места по количеству обучающихся;
- лабораторные стенды, обеспечивающие проведение лабораторных работ;
- контрольно-измерительные приборы.

3.2. Информационное обеспечение обучения

Перечень рекомендуемых учебных изданий, Интернет-ресурсов, дополнительной литературы

Основные источники:

1. Чуйченко Н.Н. Конспект лекций по дисциплине ОП.06 «Автоматика и управление», 2017 г.
2. Т. И. Чурилова. Конспект лекций по ОП.09 Вычислительная техника. Рылский АТК - филиал МГТУ ГА, 2017. - 263 с.
3. Т. И. Чурилова, С. С. Акатов, А. А. Малюченко. Методические указания по выполнению практических и лабораторных работ по ОП.09 Вычислительная техника. - Рылский АТК – филиал МГТУ ГА, 2017. – 98 с.

Дополнительные источники:

1. Ю.М. Келим «Типовые элементы систем автоматического управления», М.: 2005 г.
2. П.М. Грицевский и др. «Основы автоматики, импульсной и вычислительной техники». М. Радио и связь. 1987 г.
3. Шишмарёв В. Ю. Электрорадиоизмерения: учебник для среднего профессионального образования /В. Ю. Шишмарёв, В. И. Шанин. - 3-е изд., испр. и доп. -Москва: Издательство Юрайт, 2020. - 345 с. URL: <https://urait.ru/bcode/454361>

Интернет – ресурсы:

1. Российское образование: Федеральный портал: <http://www.edu.ru/>
2. Информационная система "Единое окно доступа к образовательным ресурсам": <http://window.edu.ru/library>
3. Официальный сайт Министерства образования и науки РФ: <http://www.mon.gov.ru>
4. Федеральный центр информационно-образовательных ресурсов: <http://fcior.edu.ru>
5. Единая коллекция цифровых образовательных ресурсов: <http://school-collection.edu.ru>
6. Образовательная платформа «Юрайт» URL: <https://urait.ru>

7. Научная электронная библиотека: <http://elibrary.ru>
8. Образовательный портал Рыльского АТК — филиала МГТУ ГА
<http://www.portal.ratkga.ru>

4. КОНТРОЛЬ И ОЦЕНКА РЕЗУЛЬТАТОВ ОСВОЕНИЯ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

Контроль и оценка результатов освоения учебной дисциплины осуществляется преподавателем в процессе проведения практических занятий, тестирования, а также выполнения обучающимися индивидуальных заданий, проектов.

Результаты обучения (освоенные умения, усвоенные знания)	Формы и методы контроля и оценки результатов обучения
УМЕНИЯ:	
- определять вид и параметры передаточных функций элементов автоматики;	1. контрольные вопросы, тестирование, фронтальные и индивидуальные беседы
- производить статический расчет систем;	2. практические занятия, индивидуальные задания, тестирование
- производить анализ неисправностей и отказов;	3. практические занятия, индивидуальные задания, тестирование
- практически получать статические и динамические характеристики элементов авиационной автоматики и оценивать по ним их работоспособность;	4. практические занятия, индивидуальные задания, тестирование
ЗНАНИЯ:	
- основные принципы управления, построения и функционирования систем автоматического управления полетом;	1. индивидуальные задания, тестирование, индивидуальные беседы
- основные методы анализа автоматических систем управления воздушных судов;	2. индивидуальные задания, тестирование, индивидуальные беседы
- принципы работы, конструктивные особенности элементов авиационной автоматики.	3. практические занятия, индивидуальные задания, тестирование, индивидуальные беседы