



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Магнитогорский государственный технический университет им. Г.И. Носова»



УТВЕРЖДАЮ
Директор ИЭиАС
В.Р. Храмшин

03.02.2026 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

**АППАРАТНОЕ И ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ОТКРЫТЫХ
ИНТЕГРИРОВАННЫХ СИСТЕМ**

Направление подготовки (специальность)
27.03.04 Управление в технических системах

Направленность (профиль/специализация) программы
Системы и средства автоматизации технологических процессов

Уровень высшего образования - бакалавриат

Форма обучения
заочная

Институт/ факультет Институт энергетики и автоматизированных систем
Кафедра Автоматизированных систем управления
Курс 5

Магнитогорск
2026 год

Рабочая программа составлена на основе ФГОС ВО - бакалавриат по направлению подготовки 27.03.04 Управление в технических системах (приказ Минобрнауки России от 31.07.2020 г. № 871)


Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании кафедры Автоматизированных систем управления
28.01.2026, протокол № 7

Зав. кафедрой  С.М. Андреев

Рабочая программа одобрена методической комиссией ИЭиАС
03.02.2026 г. протокол № 5

Председатель  В.Р. Храмшин

Рабочая программа составлена:

ст. преподаватель кафедры кафедр АСУ,  А.Р. Бондарева

Рецензент:

Технический директор ЗАО «КонСОМ СКС»,  Е.Ю. Васильев



Лист актуализации программы

Программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2027 - 2028 учебном году на заседании кафедры Автоматизированных систем управления

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.М. Андреев

Программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2028 - 2029 учебном году на заседании кафедры Автоматизированных систем управления

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.М. Андреев

Программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2029 - 2030 учебном году на заседании кафедры Автоматизированных систем управления

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.М. Андреев

Программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2030 - 2031 учебном году на заседании кафедры Автоматизированных систем управления

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.М. Андреев

Программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2031 - 2032 учебном году на заседании кафедры Автоматизированных систем управления

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.М. Андреев

1 Цели освоения дисциплины (модуля)

Целями освоения дисциплины «Аппаратное и программное обеспечение открытых интегрированных систем» являются: развитие профессиональных компетенций в области проектирования, монтажа, программирования и ввода в эксплуатацию отдельных блоков и устройств современных сложных многоуровневых систем автоматического управления технологическими процессами, выбора необходимых средств для реализации автоматизированных систем, изучение программного и аппаратного обеспечения интеграции систем АСУ ТП и АСУП.

2 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Дисциплина Аппаратное и программное обеспечение открытых интегрированных систем входит в часть учебного плана формируемую участниками образовательных отношений образовательной программы.

Для изучения дисциплины необходимы знания (умения, владения), сформированные в результате изучения дисциплин/ практик:

Технические средства автоматизации и управления

Технические измерения и приборы

Программирование и основы алгоритмизации

Проектирование автоматизированных систем

Метрология и средства измерений

Системы автоматизации и управления

Моделирование систем управления

Электрические измерения

Электроника в управляющих устройствах

Линейные системы управления

Цифровые технологии обработки информации в автоматизированных системах управления

Знания (умения, владения), полученные при изучении данной дисциплины будут необходимы для изучения дисциплин/практик:

Комплексы технических средств в САУ

Подготовка к процедуре защиты и процедура защиты выпускной квалификационной работы

Самонастраивающиеся системы

Производственная – преддипломная практика

3 Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины (модуля) и планируемые результаты обучения

В результате освоения дисциплины (модуля) «Аппаратное и программное обеспечение открытых интегрированных систем» обучающийся должен обладать следующими компетенциями:

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции
ПК-2	Способен выбирать способы и средства контроля и регулирования для реализации системы автоматизированного и автоматического управления технологическим процессом термической и химико-термической обработки, а также осуществлять её реализацию
ПК-2.1	Определяет способы контроля и управления параметрами технологического процесса
ПК-2.2	Осуществляет выбор технических и программных средств для реализации системы автоматизированного и автоматического управления
ПК-2.3	Выполняет разработку общей схемы системы автоматизированного

	и автоматического управления технологическим процессом и подготовку технической документации
--	---

4. Структура, объём и содержание дисциплины (модуля)

Общая трудоемкость дисциплины составляет 5 зачетных единиц 180 академических часов, в том числе:

- контактная работа – 17,2 академических часов;
- аудиторная – 14 академических часов;
- внеаудиторная – 3,2 академических часов;
- самостоятельная работа – 154,1 академических часов;
- в форме практической подготовки – 0 академических часов;
- подготовка к экзамену – 8,7 академических часов

Форма аттестации - экзамен

Раздел/ тема дисциплины	Курс	Аудиторная контактная работа (в академических часах)			Самостоятельная работа студента	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код компетенции
		Лек.	лаб. зан.	практ. зан.				
1. Функции и структура современных открытых интегрированных систем управления								
1.1 Классификация интегрированных систем по объему выполняемых функций. Интегрированные системы управления технологическим процессом и производством. SCADA и MES системы.	5	0,5			5	Самостоятельное изучение учебной и научно литературы. Поиск дополнительной материалов по теме.	Устный опрос	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
1.2 Технические средства и программное обеспечение построения интегрированных систем, типы и структура программного обеспечения, место в автоматизированной системе управления технологическим объектом		0,5			9,1	Самостоятельное изучение учебной и научно литературы. Поиск дополнительной материалов по теме.	Устный опрос	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
Итого по разделу		1			14,1			
2. Уровни, цели и решаемые задачи интегрированных систем управления производством								
2.1 Функции уровней интегрированной системы, классификация программных и технических средств используемых для	5	0,3	0,2		10	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к лабораторным	Устный опрос по лабораторной работе №1 «Структура проекта Tia Portal»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3

построения каждого уровня						занятиям		
2.2 Организация связи между уровнями интегрированной системы	5	0,2			10	Самостоятельное изучение учебной и научно литературы. Поиск дополнительной материалов по теме.	Устный опрос	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
Итого по разделу		0,5	0,2		20			
3. Проектирование и разработка систем человеко-машинного интерфейса								
3.1 Обзор функций и интерфейсов систем диспетчерского управления. Сравнительный обзор сред WinCC Advanced и WinCC Professional	5		0,3		10	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка и выполнение индивидуального задания по лабораторной работе	Устный опрос по лабораторной работе №2 «Графические средства SCADA-системы WINCC»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
3.2 Организация передачи данных по сетям. Введение в PROFINET и HMI.			0,5		10	Самостоятельное изучение учебной литературы, выполнение индивидуального задания по теме	Устный опрос	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
3.3 Взаимодействие интегрированных систем. Понятие открытых интерфейсов. Клиент серверная архитектура		0,3	0,5		10	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к лабораторным занятиям, выполнение индивидуального задания по работе	Устный опрос по лабораторной работе №3 «Организация взаимодействия уровней интегрированной системы в Tia Portal»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
Итого по разделу		0,3	1,3		30			
4. Программно-технические средства построения интегрированных систем								
4.1 Системы управления на базе типовых ПТК. Специализированное программное обеспечение разработки открытых интегрированных систем.	5	0,2	0,5		10	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к лабораторным занятиям	Устный опрос по лабораторной работе №4 «Формирование логической программы управления в TIA PORTAL и WinCC»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
4.2 Разработка управляющих программ микропроцессорных контроллеров на языках технологического		0,5	0,5		10	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к	Устный опрос по лабораторной работе №5 «Изучение команд языков	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3

программирования высокого уровня.						лабораторным занятиям, выполнение индивидуального задания по работе	программирования CFC и GRAPH».	
4.3 Графические возможности, навигация. Принципы динамизации в SCADA систем.	5	0,5	0,5		10	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к лабораторным занятиям, выполнение индивидуального задания по работе	Устный опрос по лабораторной работе №6 «Построение интерфейсов в SCADA Trace Mode»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
4.4 Обработчики событий и динамизация на С. Глобальные скрипты на С (Scheduled Tasks).		0,5	0,5		10	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к лабораторным занятиям, выполнение индивидуального задания по работе	Устный опрос по лабораторной работе №7 «Скрипты WinCC»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
4.5 Программирование на VBS. Обзор структуры объектов WinCC.		0,5	0,5		10	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к лабораторным занятиям, выполнение индивидуального задания по работе	Устный опрос по лабораторной работе №8 «Скрипты VBS»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
4.6 Система сообщений и тревог в SCADA WinCC		0,5		1	10	Самостоятельное изучение учебной литературы, выполнение индивидуального задания по работе	Устный опрос по работе «Тревоги в WINCC»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
4.7 Работа WinCC с базами данных/ Доступ к данным WinCC через различные интерфейсы.		0,5		1	10	Самостоятельное изучение учебной литературы, выполнение индивидуального задания по работе	Устный опрос по работе «Формирование отчетов в WinCC»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
4.8 Клиент-серверная архитектура в WinCC. Системы с резервным сервером WinCC		0,5		1	10	Самостоятельное изучение учебной литературы, выполнение индивидуального задания по	Устный опрос по работе «Передача данных в Trace Mode»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3

						работе		
4.9 Особенности программирования графических панелей Siemens в WinCC Flexible	5	0,5		1	10	Самостоятельное изучение учебной литературы, выполнение индивидуального задания по работе	Устный опрос по работе «Программирование графических панелей»	ПК-2.1, ПК-2.2, ПК-2.3
Итого по разделу		4,2	2,5	4	90			
Итого за семестр		6	4	4	154,1		экзамен	
Итого по дисциплине		6	4	4	154,1		экзамен	

5 Образовательные технологии

Для реализации предусмотренных видов учебной работы в качестве образовательных технологий в преподавании дисциплины «Аппаратное и программное обеспечение открытых интегрированных систем» используются:

Традиционные образовательные технологии – информационная лекция (вводную лекцию, где дает первое представление о предмете и знакомство студентов с назначением и задачами курса); лекции – консультации, изложение нового материала сопровождается постановкой вопросов и дискуссией в поисках ответов на эти вопросы; лабораторные работы.

Технологии проблемного обучения – проблемные лекции является результатом усвоения полученной информации посредством постановки проблемного вопроса и поиска путей его решения; лабораторные работы с использованием проблемного обучение, которое заключается в стимулировании студентов к самостоятельной «добыче» знаний, необходимых для решения конкретной проблемы.

Информационно-коммуникационные образовательные технологии – в ходе проведения лекционных занятий предусматривается использование электронного демонстрационного материала (лекции-визуализации), использование Интернет ресурсов для промежуточных аттестаций и проверки остаточных знаний.

Лекционный материал закрепляется в ходе лабораторных работ, на которых выполняются групповые или индивидуальные задания по пройденной теме.

Лабораторные занятия проводятся в интерактивной форме с использованием следующих методов интерактивного обучения:

актуализация познавательной деятельности учащихся путем побуждения к осмыслению логики и последовательности проведения научного исследования, к выделению в нем главных и наиболее существенных этапов; при этом определяется конечная цель исследования, а пути его проведения и формы представления результата обучающийся выбирает сам;

отсутствие жестко регламентированного порядка выполнения работы по обработке экспериментальных данных, когда студент оперирует вспомогательной информацией о способах поиска необходимых программных средств, функций, протоколов передачи и обработки данных, что вырабатывает способность к познанию;

при постановке и анализе результатов исследования для достижения поставленных целей обучающиеся должны делать сравнения, сопоставлять новые факты, приемы использованные другими участниками группы, обращать внимание на причины, вызывающие то или иное явление и быть способными продемонстрировать индивидуальность своего подхода к решению задачи;

проведение занятий в форме поиска причин допущенных ошибок при проведении исследования, причин несовпадения результатов с полученными другими группами обучающихся, побуждение к стремлению находить и устранять чужие и свои ошибки.

Самостоятельная работа стимулирует студентов к самостоятельной проработке в процессе выполнения контрольных работ, а также в процессе подготовки к устному опросу, тестированию и итоговой аттестации.

6 Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся

Представлено в приложении 1.

7 Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

Представлены в приложении 2.

8 Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

а) Основная литература:

1. Андреев С. М. Аппаратные средства и программное обеспечение промышленных контроллеров SIMATIC S7 : учебное пособие / С. М. Андреев, М. Ю. Рябчиков, Е. С. Рябчикова ; С. М. Андреев, М. Ю. Рябчиков, Е. С. Рябчикова ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2017. - 231 с. : ил., схемы, табл., граф. - URL: <https://host.megaprolib.net/MP0109/Download/MObject/1992>. - ISBN 978-5-9967-0940-3. - Текст : непосредственный.
2. Рябчиков М. Ю. Программирование микропроцессорных контроллеров на языках высокого уровня : учебное пособие / М. Ю. Рябчиков, Е. С. Рябчикова ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2017. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - URL: <https://host.megaprolib.net/MP0109/Download/MObject/20831>. - Текст : электронный.
3. Шишов, О. В. Программируемые контроллеры в системах промышленной автоматизации: учебник / О.В. Шишов. — Москва : ИНФРА-М, 2024. — 365 с. + Доп. материалы [Электронный ресурс]. — (Высшее образование). — DOI 10.12737/17505. - ISBN 978-5-16-019101-0. - Текст : электронный. - URL: <https://znanium.ru/catalog/product/2086790> (дата обращения: 01.03.2026). – Режим доступа: по подписке.

б) Дополнительная литература:

4. Беккер, В. Ф. Технические средства автоматизации. Интерфейсные устройства и микропроцессорные средства : учебное пособие / В. Ф. Беккер. - 2-е изд. - Москва : РИОР : ИНФРА-М, 2020. - 152 с. - (ВО: Бакалавриат). - ISBN 978-5-369-01198-0. - Текст : электронный. - URL: <https://znanium.ru/catalog/product/1062242> (дата обращения: 01.03.2026)
5. Таранников Ю.В. Дискретная математика. Задачник : учебное пособие для вузов / Ю. В. Таранников. — Москва : Издательство Юрайт, 2023. — 385 с. — (Высшее образование). — ISBN 978-5-534-01180-7. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL:<https://urait.ru/bcode/511496> (дата обращения: 01.03.2026).
6. Рябчиков М. Ю. Программирование системы диспетчерского управления : учебное пособие / М. Ю. Рябчиков, Е. С. Рябчикова ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2016. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - URL: <https://host.megaprolib.net/MP0109/Download/MObject/1528>. - Текст : электронный.

в) Методические указания:

6. Рябчиков М. Ю. Программирование системы диспетчерского управления : учебное пособие / М. Ю. Рябчиков, Е. С. Рябчикова ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2016. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - URL: <https://host.megaprolib.net/MP0109/Download/MObject/1528>. - Текст : электронный.
7. Андреев С. М. Разработка управляющих программ в TIA PORTAL : практикум / С. М. Андреев ; С. М. Андреев ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2018. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - URL: <https://host.megaprolib.net/MP0109/Download/MObject/2067>. - Текст : электронный.
8. Андреев С. М. Программирование микропроцессорных контроллеров SIMATIC S7 300/400. Лабораторный практикум : учебное пособие / С. М. Андреев, М. Ю. Рябчиков, Т. Г. Сухонослова ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2016. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - URL: <https://host.megaprolib.net/MP0109/Download/MObject/1452>. - Текст : электронный.

г) Программное обеспечение и Интернет-ресурсы:

Программное обеспечение

Наименование ПО	№ договора	Срок действия лицензии
CoDeSys	свободно	бессрочно
MS Office 2003 Professional	№ 135 от 17.09.2007	бессрочно
Браузер Mozilla	свободно распространяемое	бессрочно
7Zip	свободно	бессрочно

Профессиональные базы данных и информационные справочные системы

Название курса	Ссылка
Национальная информационно-аналитическая система – Российский индекс научного цитирования (РИНЦ)	URL:https://elibrary.ru/project_risc.asp
Электронная база периодических изданий East View Information Services, ООО «ИВИС»	https://dlib.eastview.com/
Федеральное государственное бюджетное учреждение «Федеральный институт промышленной собственности»	URL: http://www1.fips.ru/
Российская Государственная библиотека. Каталоги	https://www.rsl.ru/ru/4readers/catalogues/
Электронные ресурсы библиотеки МГТУ им. Г.И. Носова	https://host.megaprolib.net/MP0109/Web
Международная реферативная и полнотекстовая справочная база данных научных изданий «Springer Nature»	https://www.nature.com/siteindex
Информационная система - Нормативные правовые акты, организационно-распорядительные документы, нормативные и методические документы и подготовленные проекты документов по технической защите информации ФСТЭК России	https://fstec.ru/tekhnicheskaya-zashchita-informatsii/dokumenty-tzi?ysclid=lujknksfy724757053
Информационная система - Банк данных угроз безопасности информации ФСТЭК России	https://bdu.fstec.ru/?ysclid=lujkqy7cnw630508962

9 Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

Учебные аудитории для проведения занятий лекционного типа (Мультимедийные средства хранения, передачи и представления информации) (ауд. 437)

Учебная аудитория для проведения практических занятий: компьютерный класс (Персональные компьютеры с пакетом MS Office, выходом в Интернет и с доступом в электронную информационно-образовательную среду университета) (ауд. 448)

Помещения для самостоятельной работы обучающихся (Персональные компьютеры с пакетом MS Office, выходом в Интернет и с доступом в электронную информационно-образовательную среду университета) (ауд. 448)

Учебные аудитории для групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточных консультаций (Доска, мультимедийный проектор, экран) (ауд. 448)

Помещение для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования (Стеллажи для хранения учебно-методической документации) (ауд. 445)

Учебная аудитория для проведения практических занятий и лабораторных работ: лаборатория автоматизации технологических процессов и производств (лабораторный стенд «Промышленные датчики температуры», ПДТ-СК + компьютер с предустановленным ПО от изготовителя; лабораторный стенд «Промышленные датчики давления», ПДД-СК + компьютер с предустановленным ПО от изготовителя; программируемый логический контроллер ПЛК-Siemens S7-300 + ноутбук с предустановленным ПО от изготовителя; лабораторный стенд «Основы автоматизации», ОА-МР; программируемый логический контроллер с распределенной периферией Simatic S7-400) (ауд. 450)

По дисциплине «Аппаратное и программное обеспечение открытых интегрированных систем» предусмотрена аудиторная и внеаудиторная самостоятельная работа обучающихся.

Аудиторная самостоятельная работа студентов предполагает выполнение и защиту лабораторных работ, решение индивидуальных задач.

Перечень лабораторных работ	Вопросы к защите
1. Структура проекта Tia Portal	<ol style="list-style-type: none"> 1. Какие уровни включает в себя современная интегрированная система управления процессом? 2. Какие элементы содержит уровень управления? 3. Какие функции выполняет уровень управления? 4. С помощью каких средств происходит информационное объединение элементов уровня управления? 5. Из каких основных элементов состоит типовой контур регулирования? 6. Какие функции выполняет полевой уровень АСУ? 7. Какие основные типы модулей используются в составе программируемого контроллера? 8. Перечислите функции сигнальных модулей 9. Какие типы сигнальных модулей входят в семейство SIMATIC? 10. Как происходит кодирование характеристик сигнального модуля в его обозначении? 11. Какое назначение функциональных модулей?
2. Графические средства SCADA-системы WINCC	<ol style="list-style-type: none"> 1. Классифицируйте типы тэгов WinCC. 2. Раскройте понятие динамизации 3. Способы разделения экрана системы визуализации. 4. Какие способы динамизации при необходимости изобразить постепенное движение объекта Вы можете предложить? 5. Какие способы навигации в приложении WinCC Вы знаете? 6. Каково назначение мастера динамики - Dynamic Wizard? 7. Какова последовательность основных шагов при создании проекта в WinCC? 8. Требования к окнам HMI, информативность по уровням агрегата. 9. Какой способ динамизации в WinCC требует при выполнении минимум ресурсов процессора?
3. Организация взаимодействия уровней интегрированной системы в Tia Portal	<ol style="list-style-type: none"> 1. Укажите особенности адресации аналоговых и дискретных входных выходных сигналов ПЛК. 2. Последовательность создания конфигурации аппаратных средств ПЛК с удаленной периферией. 3. Перечислите основные модули ПЛК и укажите их назначение.
4. Формирование логической программы управления в TIA PORTAL	<ol style="list-style-type: none"> 1. Какой язык программирования может использоваться в WinCC при создании системы меню? 2. Дать сравнительный анализ используемых в WinCC сред программирования на С и VBS. 3. Для чего предназначена система WinCC ODK? 4. Назначение глобальных скриптов, условия их выполнения
5. Изучение команд языков программирования CFC и GRAPH	<ol style="list-style-type: none"> 1. Назначение блоков R_TRIG, F_TRIG? 2. Можно ли настраивать число входов блоков дискретной логики на CFC? 3. Перечислите типы сигналов в CFC. 4. Какие блоки реализуют функции катушек с памятью на CFC? 5. Функции редактора очередности вызова блоков 6. Как выполнить оптимизацию очередности исполнения блоков? 7. Способы мониторинга процесса в среде CFC 8. Назначение блоков переключения SEL и MUX

Перечень лабораторных работ	Вопросы к защите
	9. Как реализовать операции интегрирования и дифференцирования в среде CFC? 10. Перечислите блоки, необходимые для реализации ПИ-закона управления. 11. Как учитывается тип данных при выборе каталожных блоков для обработки числовых операций? 12. Перечислите основные структуры программ последовательного управления 13. Виды и назначение блокировок Interlock и Supervision 14. Функции меню управления секвенсором 15. Перечислите инструкции этапов и разделов перманентного кода 16. С какими событиями можно комбинировать инструкции этапов?
6. Построение интерфейсов в SCADA Trace Mode	1. Принцип работы монитора. Канал TRACE MODE 6 2. Классификация компонентов TRACE MODE 3. Архивирование каналов узла 4. Архивирование каналов проекта 5. Отчет тревог и генерация сообщений 6. Классификация слоев 7. Классификация узлов
7. Скрипты WinCC	1. Какой язык программирования может использоваться в WinCC при создании системы меню? 2. Дать сравнительный анализ используемых в WinCC сред программирования на С и VBS. 3. Для чего предназначена система WinCC ODK? 4. Назначение глобальных скриптов, условия их выполнения
8. Скрипты VBS	1. Как запустить мастер скриптов VBS WINCC? 2. Какая структура скрипта? 3. Вызов процедур и функций в VBS 4. Какие возможности отладки скриптов wincc существуют в TIA PORTAL ? 5. Создание переменных в VBS 6. Объектная модель VBS
9. Тревоги в WINCC	1. Перечислите способы информирования оператора о тревоге, доступные в WinCC 2. В чем отличие Status tag и Message tag при настройке тревоги в WinCC? 3. Почему разработчик WinCC делает основной упор на работу на уровне SCADA с дискретными тревогами? 4. Что обозначает термин «квитирование»? 5. Назначение системы сообщений и тревог
10. Формирование отчетов в WinCC	1. Какие виды отчетов формируются WinCC? 2. Графический дизайнер отчетов. Порядок использования 3. Шаблоны отчетов. Настройка шаблона
11. Передача данных в Trace Mode	1. Что такое «соединение» в Trace Mode ? 2. Средства сетевой поддержки 3. Аппаратная реализация связи с устройствами ввода-вывода 4. Использование технологии Active X
12. Программирование графических панелей	1. Перечислите основные отличия в функциях WinCC для РС и графических панелей. 2. Какими интерфейсами обычно оснащены современные графические панели?

Перечень лабораторных работ	Вопросы к защите
	4. Как осуществляется настройка параметров графических панелей различных производителей?

Примеры вариантов заданий на самостоятельную работу

Задание №1: «Разработка НМИ для управления линией конвейера»

Разработать графический интерфейс автоматизированного рабочего места оператора управления линией конвейера. Разработать модель работы конвейера. Структурная схема упаковочной линии изображена на рис.43.

Работа упаковочной линии конвейера.

1. Вся работа конвейера начинается только после нажатия на кнопку «Пуск». При нажатии на кнопку «Стоп» все механизмы конвейера останавливаются.
2. При достижении изделия датчика изделия «ДИ» лента конвейера останавливается. Включается сталкиватель, который производит загрузку изделия в тару и после этого возвращается назад. Ход сталкивателя ограничен концевыми выключателями: «стоп вперед – СВ» и «стоп назад – СН».
3. После возвращения сталкивателя в исходное состояние работа конвейера продолжается.

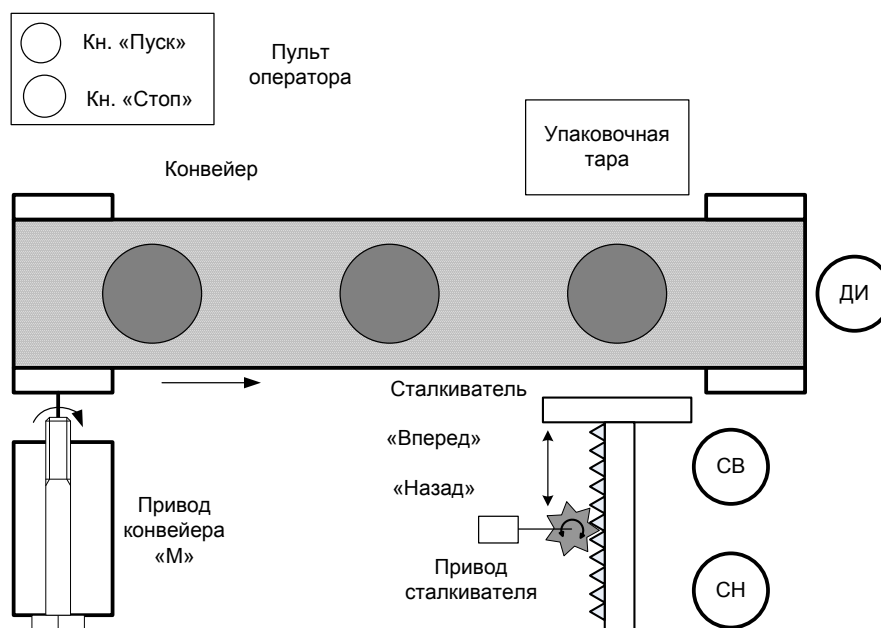


Рис.1. Структурная схема упаковочной линии конвейера

Задание №2: Разработать человеко-машинный интерфейс с динамическими элементами для управления лифтом.

Используя язык программирования VBS разработать динамический человекомашинный интерфейс управления лифтом.

1. Вызов лифта на этаж.
2. Открытие и закрытие дверей.
3. Перемещение лифта на заданный этаж.

4. Включение и выключение света в кабине, подсветку кнопок вызова и задание этажа.
5. Реализацию необходимых пауз при выполнении действий.

Самостоятельную работу по разработке программы управления лифтом разделить на три этапа, за каждый из которых студент отчитывается индивидуально.

Этап 1. Управление движением кабины лифта при вызове и при перемещении на заданный этаж.

Этап 2. Управление дверями и освещением кабины и подсветка кнопок при выполнении команд перемещения кабины.

Этап 3. Обеспечение необходимых пауз при управлении дверьми кабины, её освещением, подсветкой кнопок и подачей команд.

Задание 3.

Используя в качестве объекта модель робота-манипулятора по сортировке изделий, управляемого микропроцессорным контроллером, создать систему визуализации. Подключение к управляющей программе для модели (разрабатывается при выполнении самостоятельной работы «Управление роботом манипулятором») может быть выполнено через симулятор PLCSIM, либо напрямую через DDE. Названия параметров (**DDE Item**) для считывания данных соответствуют столбцу адрес таблицы 2.

На рис. представлен пример организации визуализации.

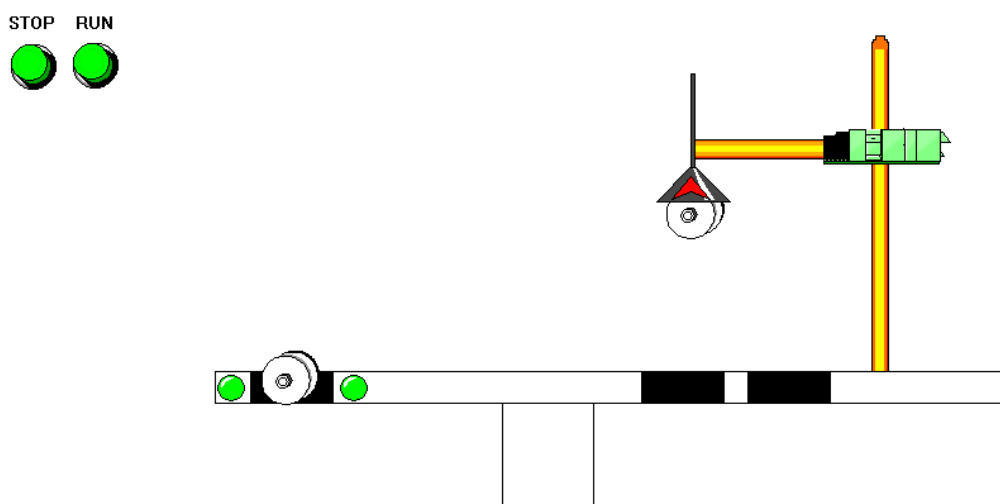


Рис. Пример мнемосхемы визуализации работы робота-манипулятора

Задание №3: Разработка системы визуализации конвейера

Описание параметров модели конвейера

Программная модель конвейера представляет собой DDE сервер и обеспечивает симуляцию процесса управления контроллером объектом-конвейером. Необходимо обеспечить адекватное представление в SCADA текущего состояния конвейера путем анализа информационного обмена между объектом и микропроцессорным контроллером и обеспечить передачу сигналов заданного уровня заполнения емкостей и ручного управления из Intouch в модель.

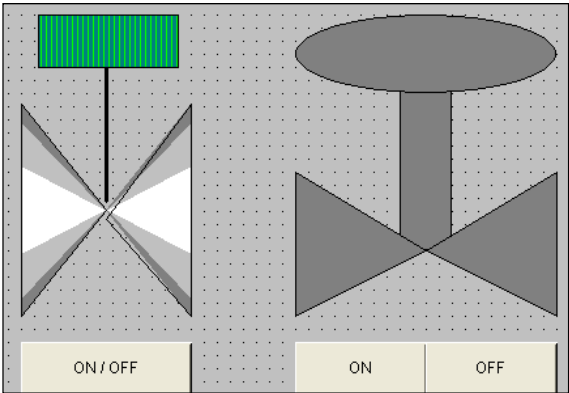
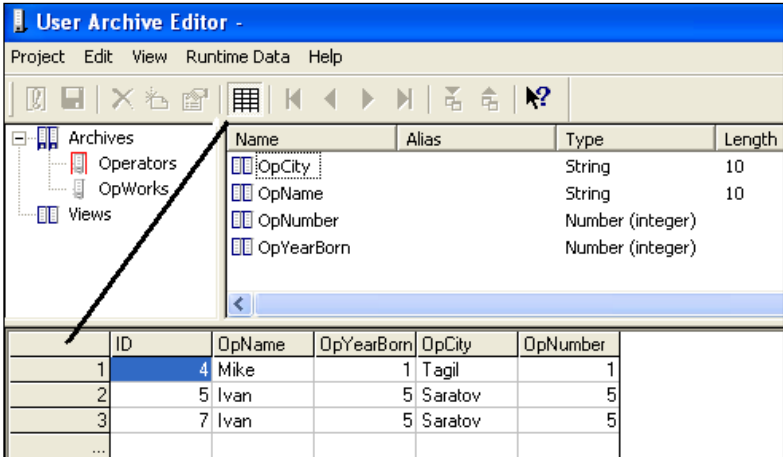
Для организации связи необходимо настроить точку доступа со следующими параметрами – имя сервера (Server Name) Server, имя группы параметров (Topic Name) также Server.

а) Планируемые результаты обучения и оценочные средства для проведения промежуточной аттестации:

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
ПК-2 - Способен выбирать способы и средства контроля и регулирования для реализации системы автоматизированного и автоматического управления технологическим процессом термической и химико-термической обработки, а также осуществлять её реализацию		
ПК-2.1	Определяет способы контроля и управления параметрами технологического процесса	<p>Перечень теоретических вопросов</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Назначение и организация диспетчерского учета. Принцип организации SCADA – системы. 2. Аппаратно – программные комплексы уровня диспетчеризации процесса управления. Структура аппаратных средств, используемое программное обеспечение. 3. Понятие и назначение серверов передачи данных в аппаратно – программных комплексах. Структура и функции DDE-сервера. 4. Организация связи с контроллером по коммуникационному каналу связи. Порядок настройки канала. 5. Понятие и назначение SCADA системы. Принцип организации и разработки пользовательского интерфейса. <p>Практические вопросы и задания</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Поясните принцип работы контроллеров внешних устройств. 2. Изложите функции элементов микропроцессорной системы. 3. Изложите назначения интерфейсов и протоколов интерфейсной связи. 4. Изложите порядок создания проекта в Tia Portal. 5. Изложите порядок работы модулей связи УВК с объектом управления. 6. Поясните порядок разработки интерфейса оператора в Trace Mode/ 7. Какие языка программирования поддерживает Tia Portal? 8. Поясните основные логические операции языков технологического программирования. Приведите примеры. 9. Как сформировать проект HMI в Tia Portal?

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
		10. Поясните принципы динамизации в WinCC 11. Как запустить мастер скриптов VBS WINCC? 12. Какой язык программирования может использоваться в WinCC при создании системы меню?
ПК-2.2	Осуществляет выбор технических и программных средств для реализации системы автоматизированного и автоматического управления	<p>Перечень теоретических вопросов</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Какие блоки реализуют функции катушек с памятью на CFC? 2. Как организовать контроль периодичности исполнения программы на CFC? 3. Перечислите типы сигналов в CFC 4. Какие алгоритмы управления входят в состав библиотек Step 7? 5. Изложите порядок конфигурирования инструментария WinCC для вывода данных на экраны с использованием графиков 6. Какие инструменты WinCC предназначены для организации работы оператора с системой сообщений и тревог? 7. Перечислите способы динамизации изображения на мнемосхемах WinCC 8. Какие возможности отладки скриптов wincc существуют в TIA PORTAL ? 9. Что такое «соединение» в Trace Mode ? 10. Назначение глобальных скриптов, условия их выполнения 11. Классификация компонентов TRACE MODE <p>Практические вопросы и задания</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Поясните принцип работы монитора канала TRACE MODE 2. Как запустить мастер скриптов VBS WINCC? 3. Перечислите способы информирования оператора о тревоге, доступные в WinCC 4. Поясните принцип создания переменных в VBS

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
		5. Поясните принцип объектной модели VBS 6. Перечислите основные отличия в функциях WinCC для PC и графических панелей 7. В чем отличие Status tag и Message tag при настройке тревоги в WinCC? 8. Дайте сравнительный анализ используемых в WinCC сред программирования на C и VBS.
ПК-2.3	Выполняет разработку общей схемы системы автоматизированного и автоматического управления технологическим процессом и подготовку технической документации	<p>Перечень теоретических вопросов</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Уровни управления АСУ ТП. Функции каждого уровня. Принципы – использования аппаратно – программных комплексов для построения многоуровневых систем. 2. Аппаратно – программные комплексы уровня управления технологическим процессом. основные функции и его структура. 3. Задачи оперативного управления, краткая характеристика каждой задачи. 4. Календарное планирование, аппаратно – программное обеспечение задачи. 5. Задачи логистики, аппаратно – программные комплексы автоматизации складов. 6. Аппаратно– программные комплексы учета состояния оборудования, планирование загрузки оборудования для дискретных процессов в MES системах. <p>Практические вопросы и задания</p> <ol style="list-style-type: none"> 7. На базе сенсорной панели оператора OMRON NT21 реализуйте представленную анимацию по нажатию на кнопку “Start”: <div data-bbox="1211 1249 1951 1369" data-label="Image"> </div> <ol style="list-style-type: none"> 8. В SCADA WinCC реализовать анимацию переключения состояний двух

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства																																													
		<p>клапанов:</p>  <p>9. В среде WinCC создайте в классе тревог Error новый тип тревог с именем по своему усмотрению. Настройте цветовую гамму для сообщений созданного нового типа тревог.</p> <p>10. В среде WinCC создайте пользовательский архив «Operators» и заполните его данными согласно заданию:</p>  <table border="1" data-bbox="1193 1093 1973 1292"> <thead> <tr> <th>Name</th> <th>Alias</th> <th>Type</th> <th>Length</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>OpCity</td> <td></td> <td>String</td> <td>10</td> </tr> <tr> <td>OpName</td> <td></td> <td>String</td> <td>10</td> </tr> <tr> <td>OpNumber</td> <td></td> <td>Number (integer)</td> <td></td> </tr> <tr> <td>OpYearBorn</td> <td></td> <td>Number (integer)</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="1193 1300 1973 1428"> <thead> <tr> <th>ID</th> <th>OpName</th> <th>OpYearBorn</th> <th>OpCity</th> <th>OpNumber</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>4 Mike</td> <td>1</td> <td>Tagil</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>5 Ivan</td> <td>5</td> <td>Saratov</td> <td>5</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>7 Ivan</td> <td>5</td> <td>Saratov</td> <td>5</td> </tr> <tr> <td>...</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Name	Alias	Type	Length	OpCity		String	10	OpName		String	10	OpNumber		Number (integer)		OpYearBorn		Number (integer)		ID	OpName	OpYearBorn	OpCity	OpNumber	1	4 Mike	1	Tagil	1	2	5 Ivan	5	Saratov	5	3	7 Ivan	5	Saratov	5	...				
Name	Alias	Type	Length																																												
OpCity		String	10																																												
OpName		String	10																																												
OpNumber		Number (integer)																																													
OpYearBorn		Number (integer)																																													
ID	OpName	OpYearBorn	OpCity	OpNumber																																											
1	4 Mike	1	Tagil	1																																											
2	5 Ivan	5	Saratov	5																																											
3	7 Ivan	5	Saratov	5																																											
...																																															

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства

б) Порядок проведения промежуточной аттестации, показатели и критерии оценивания:

Промежуточная аттестация по дисциплине «Аппаратное и программное обеспечение открытых интегрированных систем» включает теоретические вопросы, позволяющие оценить уровень усвоения обучающимися знаний, и практические задания, выявляющие степень сформированности умений и владений, проводится в форме экзамена.

Экзамен по данной дисциплине проводится в устной форме по экзаменационным билетам, каждый из которых включает 2 теоретических вопроса и одно практическое задание.

Показатели и критерии оценивания экзамена:

– на оценку **«отлично»** (5 баллов) – обучающийся демонстрирует высокий уровень сформированности компетенций, всестороннее, систематическое и глубокое знание учебного материала, свободно выполняет практические задания, свободно оперирует знаниями, умениями, применяет их в ситуациях повышенной сложности.

– на оценку **«хорошо»** (4 балла) – обучающийся демонстрирует средний уровень сформированности компетенций: основные знания, умения освоены, но допускаются незначительные ошибки, неточности, затруднения при аналитических операциях, переносе знаний и умений на новые, нестандартные ситуации.

– на оценку **«удовлетворительно»** (3 балла) – обучающийся демонстрирует пороговый уровень сформированности компетенций: в ходе контрольных мероприятий допускаются ошибки, проявляется отсутствие отдельных знаний, умений, навыков, обучающийся испытывает значительные затруднения при оперировании знаниями и умениями при их переносе на новые ситуации.

– на оценку **«неудовлетворительно»** (2 балла) – обучающийся демонстрирует знания не более 20% теоретического материала, допускает существенные ошибки, не может показать интеллектуальные навыки решения простых задач.

– на оценку **«неудовлетворительно»** (1 балл) – обучающийся не может показать знания на уровне воспроизведения и объяснения информации, не может показать интеллектуальные навыки решения простых задач.

В рамках дисциплины «Аппаратное и программное обеспечение открытых интегрированных систем» предусмотрено выполнения контрольной работы

Примеры вариантов заданий на контрольную работу

Задание №1: «Разработка НМІ для управления линией конвейера»

Разработать графический интерфейс автоматизированного рабочего места оператора управления линией конвейера. Разработать модель работы конвейера. Структурная схема упаковочной линии изображена на рис.43.

Работа упаковочной линии конвейера.

4. Вся работа конвейера начинается только после нажатия на кнопку «Пуск». При нажатии на кнопку «Стоп» все механизмы конвейера останавливаются.

5. При достижении изделия датчика изделия «ДИ» лента конвейера останавливается. Включается сталкиватель, который производит загрузку изделия в тару и после этого возвращается назад. Ход сталкивателя ограничен концевыми выключателями: «стоп вперед – СВ» и «стоп назад – СН».

6. После возвращения сталкивателя в исходное состояние работа конвейера продолжается.

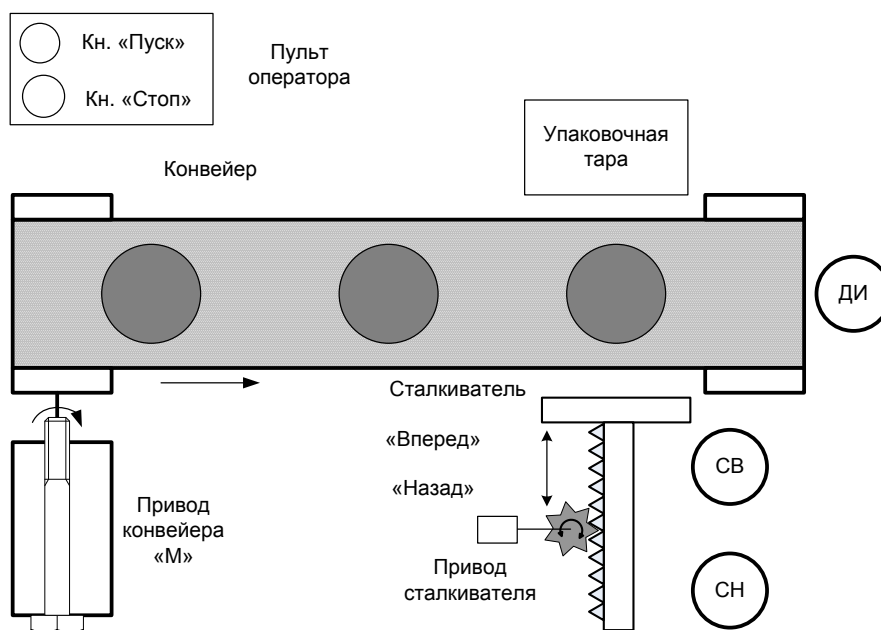


Рис.2. Структурная схема упаковочной линии конвейера

Задание №2: Разработать человеко-машинный интерфейс с динамическими элементами для управления лифтом.

Используя язык программирования VBS разработать динамический человекомашинный интерфейс управления лифтом.

6. Вызов лифта на этаж.
7. Открытие и закрытие дверей.
8. Перемещение лифта на заданный этаж.
9. Включение и выключение света в кабине, подсветку кнопок вызова и задание этажа.
10. Реализацию необходимых пауз при выполнении действий.

Самостоятельную работу по разработке программы управления лифтом разделить на три этапа, за каждый из которых студент отчитывается индивидуально.

Этап 1. Управление движением кабины лифта при вызове и при перемещении на заданный этаж.

Этап 2. Управление дверями и освещением кабины и подсветка кнопок при выполнении команд перемещения кабины.

Этап 3. Обеспечение необходимых пауз при управлении дверьми кабины, её освещением, подсветкой кнопок и подачей команд.

Задание 3.

Используя в качестве объекта модель робота-манипулятора по сортировке изделий, управляемого микропроцессорным контроллером, создать систему визуализации. Подключение к управляющей программе для модели (разрабатывается при выполнении самостоятельной работы «Управление роботом манипулятором») может быть выполнено через симулятор PLCSIM, либо напрямую через DDE. Названия параметров (DDE Item) для считывания данных соответствуют столбцу адрес таблицы 2.

На рис. представлен пример организации визуализации.

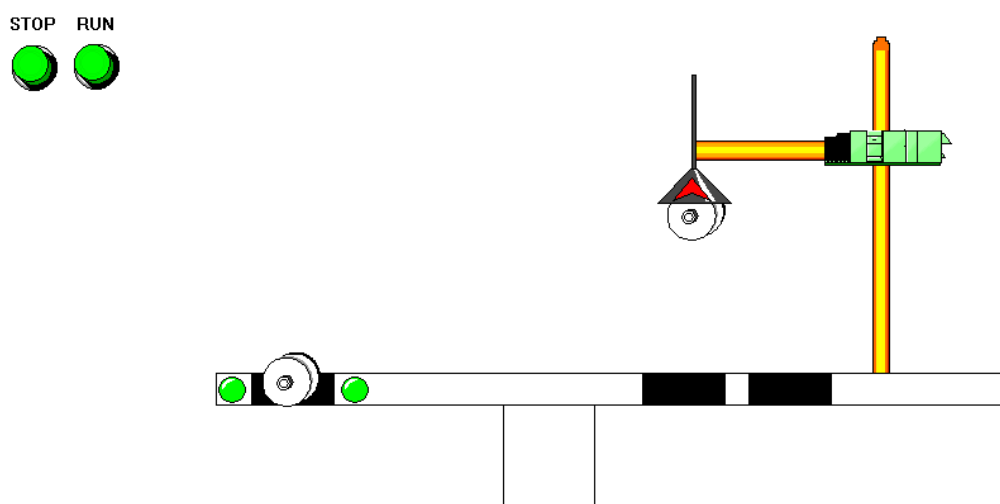


Рис. Пример мнемосхемы визуализации работы робота-манипулятора

Задание №3: Разработка системы визуализации конвейера

Описание параметров модели конвейера

Программная модель конвейера представляет собой DDE сервер и обеспечивает симуляцию процесса управления контроллером объектом-конвейером. Необходимо обеспечить адекватное представление в SCADA текущего состояния конвейера путем анализа информационного обмена между объектом и микропроцессорным контроллером и обеспечить передачу сигналов заданного уровня заполнения емкостей и ручного управления из Intouch в модель.

Для организации связи необходимо настроить точку доступа со следующими параметрами – имя сервера (Server Name) Server, имя группы параметров (Topic Name) также Server.