



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)

САМОНАСТРАИВАЮЩИЕСЯ СИСТЕМЫ

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:

доцент кафедры АСУ, канд. техн. наук  Е.С. Рябчикова

Рецензент:

Технический директор ЗАО "Консом СКС"  Е.Ю. Васильев



Лист актуализации рабочей программы

Рабочая 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

Рабочая 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

Рабочая 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

Рабочая 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

Рабочая 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)

- обучение применению современного математического аппарата и вычислительных методов для получения математических моделей самонастраивающихся систем автоматизации и управления;
- обучение использованию методов математического моделирования и специализированных программных средств для синтеза самонастраивающихся систем при действии на них различных возмущающих и управляющих воздействий;
- обучение методам и алгоритмам проведения автоматизированной настройки средств управления, включая регуляторы на базе современных микропроцессорных контроллеров.

2 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Дисциплина Самонастраивающиеся системы входит в обязательную часть учебного плана образовательной программы.

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

Гидроавтоматика

Моделирование систем управления

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

Подготовка к сдаче и сдача государственного экзамена

Подготовка к процедуре защиты и процедура защиты выпускной квалификационной работы

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

В результате освоения дисциплины (модуля) «Самонастраивающиеся системы» обучающийся должен обладать следующими компетенциями:

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции
ОПК-7	Способен производить необходимые расчёты отдельных блоков и устройств систем контроля, автоматизации и управления, выбирать стандартные средства автоматизации, измерительной и вычислительной техники при проектировании систем автоматизации и управления
ОПК-7.1	Применяет современный математический аппарат и вычислительные методы для решения прикладных задач в области автоматического и автоматизированного управления, контроля и диагностики
ОПК-7.2	Использует методы математического моделирования и доступные программные средства для решения прикладных задач в области управления техническими системами.
ОПК-7.3	Осуществляет выбор типовых блоков и устройств при проектировании и реализации системы автоматизации и управления

4. Структура, объём и содержание дисциплины (модуля)

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 зачетных единиц 144 акад. часов, в том числе:

- контактная работа – 13 акад. часов;
- аудиторная – 12 акад. часов;
- внеаудиторная – 1 акад. часов;
- самостоятельная работа – 127,1 акад. часов;
- в форме практической подготовки – 2 акад. час;

Форма аттестации - зачет с оценкой

Раздел/ тема дисциплины	Курс	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа студента	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код компетенции
		Лек.	лаб. зан.	практ. зан.				
1. Введение в самонастраивающиеся системы								
1.1 Классификация и структурная организация адаптивных и самонастраивающихся систем	5	2			4,1	Самостоятельное изучение учебной литературы	Собеседование	ОПК-7.1, ОПК-7.2, ОПК-7.3
1.2 Ручная настройка регуляторов				2	12	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к практической работе	Устный опрос по практической работе «Выбор типа регулятора и его ручная настройка в системе автоматического управления».	ОПК-7.1, ОПК-7.2, ОПК-7.3
1.3 Системы с разомкнутым контуром самонастройки			2			12	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к лабораторной работе	Устный опрос по лабораторной работе «Самонастраивающиеся системы с разомкнутым контуром самонастройки».
Итого по разделу		2	2	2	28,1			
2. Применение математических моделей при решении задач настройки системы управления и организации ее самонастройки								
2.1 Формы представления прямых и обратных моделей структурных элементов систем управления.	5	2			11	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к	Устный опрос по лабораторной работе «Применение моделей объекта	ОПК-7.1, ОПК-7.2, ОПК-7.3

Модификации ПИД-регулятора						лабораторной работе	в контурах регулирования и способы проведения индивидуальной настройки реакций системы на сигнал задания и прочие возмущения».	
2.2 Управление с применением прогноза во времени поведения объекта и системы	5	2			11	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к лабораторной работе	Устный опрос по лабораторной работе «Управление с применением прогноза во времени поведения системы или объекта».	ОПК-7.1, ОПК-7.2, ОПК-7.3
2.3 Организации идентификации свойств объекта и системы управления.					22,9	Самостоятельное изучение учебной литературы, выполнение контрольной работы	Устный опрос по контрольной работе «Самонастройка на основе оценки частотных характеристик системы методом автоколебаний».	ОПК-7.1, ОПК-7.2, ОПК-7.3
Итого по разделу		4			44,9			
3. Самонастраиваемые системы поискового типа								
3.1 Способы интеграции эталонных моделей в контуры регулирования	5				12	Самостоятельное изучение учебной литературы, подготовка к лабораторной работе	Устный опрос по лабораторной работе «Применение эталонных моделей системы в контурах регулирования».	ОПК-7.1, ОПК-7.2, ОПК-7.3
3.2 Поисковые системы самонастройки					12	Самостоятельное изучение учебной литературы	Собеседование	ОПК-7.1, ОПК-7.2, ОПК-7.3
3.3 Особенности настройки искусственных нейронных сетей					8,1	Самостоятельное изучение учебной литературы	Собеседование	ОПК-7.1, ОПК-7.2, ОПК-7.3
Итого по разделу					32,1			
4. Средства настройки и самонастройки систем управления на базе микропроцессорной техники								
4.1 Способы организации самонастройки регуляторов в современной микропроцессорной технике	5				4	Самостоятельное изучение учебной литературы	Собеседование	ОПК-7.1, ОПК-7.2, ОПК-7.3
4.2 Самонастройка в контроллерах S7-300/400				2	18	Самостоятельное изучение	Устный опрос по практическим	ОПК-7.1, ОПК-7.2,

и Ремиконт Р-130						учебной литературы, подготовка к практическим работам	работам «Разработка замкнутого контура регулирования непрерывным параметром технологического процесса с использованием стандартного ПИД регулятора» и «Самонастройка на основе оценки параметров модели объекта по кривой разгона».	ОПК-7.3
Итого по разделу			2	22				
Итого за семестр	6	2	4	127,1			зао	
Итого по дисциплине	6	2	4	127,1			зачет с оценкой	

5 Образовательные технологии

Для реализации предусмотренных видов учебной работы в качестве образовательных технологий в преподавании дисциплины «Самонастраивающиеся системы» 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 и практические работы.

Технологии проблемного обучения – проблемные лекции является результатом усвоения полученной информации посредством постановки проблемного вопроса и поиска путей его решения; лабораторные занятия с использованием проблемного обучения, 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.

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. Рябчиков М. Ю. Самонастройка в системах управления технологическими процессами: теория и практика : учебное пособие [для вузов] / М. Ю. Рябчиков, Е. С. Рябчикова ; Магнитогорский гос. технический ун-т им. Г. И. Носова. - Магнитогорск : МГТУ им. Г. И. Носова, 2020. - 1 CD-ROM. - Загл. с титул. экрана. - URL: <https://host.megaprolib.net/MP0109/Download/MObject/2750> (дата обращения: 19.01.2026). - ISBN 978-5-9967-1801-6. - Текст : электронный.

2. Рубан, А. И. Адаптивные системы управления с идентификацией/Рубан А.И. - Краснояр.: СФУ, 2015. - 140 с.: ISBN 978-5-7638-3194-8. - Текст : электронный. - URL: <https://znanium.com/catalog/product/550540> (дата обращения: 19.01.2026). – Режим доступа: по подписке.

б) Дополнительная литература:

1. Трофимов, В. Б. Интеллектуальные автоматизированные системы управления технологическими объектами: учебное пособие / В. Б. Трофимов, С. М. Кулаков. - 2-е изд., испр. - Москва ; Вологда : Инфра-Инженерия, 2020. - 256 с. : ил., табл. - ISBN 978-5-9729-0488-4. - Текст : электронный. - URL:

<https://znanium.com/catalog/product/1167725> (дата обращения: 19.01.2026). – Режим доступа: по подписке.

2. Жмудь, В. А. Моделирование, исследование и оптимизация замкнутых систем автоматического управления : монография / В. А. Жмудь. - Новосибирск : НГТУ, 2012. - 335 с. - ISBN 978-5-7782-2162-8. - Текст : электронный. - URL:

<https://znanium.com/catalog/product/558840> (дата обращения: 19.01.2026). – Режим

в) Методические указания:

1. Рябчиков М. Ю. Алгоритмы и способы самонастройки средств регулирования в современных микропроцессорных контроллерах : практикум / М. Ю. Рябчиков, С. М. Андреев, Е. С.Рябчикова ; МГТУ. - Магнитогорск, 2012. - 136 с. : ил., схемы, табл. - URL: <https://host.megaprolib.net/MP0109/Download/MObject/3491> (дата обращения: 19.01.2026). - Текст : непосредственный.

2. Жмудь, В. А. Моделирование и численная оптимизация замкнутых систем автоматического управления в программе VisSim : учебное пособие / В. А. Жмудь. - Новосибирск : НГТУ, 2016. - 124 с. - ISBN 978-5-7782-2103-1. - Текст : электронный. - URL: <https://znanium.com/catalog/product/546586> (дата обращения: 19.01.2026). – Режим доступа: по подписке.

3. Методические указания по выполнению контрольной работы приведены в приложении 1.

г) Программное обеспечение и Интернет-ресурсы:

Программное обеспечение

Наименование ПО	№ договора	Срок действия лицензии
MS Office 2003 Professional	№ 135 от 17.09.2007	бессрочно
7Zip	свободно распространяемое ПО	бессрочно
Scilab Computation Engine	свободно распространяемое ПО	бессрочно
MathWorks MathLab v.2014 Classroom License	К-89-14 от 08.12.2014	бессрочно

Профессиональные базы данных и информационные справочные системы

Название курса	Ссылка
Федеральное государственное бюджетное учреждение «Федеральный институт промышленной собственности»	URL: http://www1.fips.ru/
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/

9 Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

1. Учебные аудитории для проведения занятий лекционного типа (ауд. 437)

Мультимедийные средства хранения, передачи и представления информации

2. Учебная аудитория для проведения лабораторных работ и практических занятий: компьютерный класс (ауд. 448)

Персональные компьютеры с пакетом MS Office, выходом в Интернет и с доступом в электронную информационно-образовательную среду университета

3. Помещения для самостоятельной работы обучающихся (ауд. 448)

Персональные компьютеры с пакетом MS Office, выходом в Интернет и с доступом в электронную информационно-образовательную среду университета

4. Учебные аудитории для групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточных консультаций (ауд. 448)

Доска, мультимедийный проектор, экран

5. Помещение для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования (ауд. 445)

Стеллажи для хранения учебно-методической документации

Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студентов

По дисциплине «Самонастраивающиеся системы» предусмотрена аудиторная и внеаудиторная самостоятельная работа обучающихся.

Аудиторная самостоятельная работа студентов предполагает выполнение практических работ и доклад по полученным результатам, а также устный опрос о порядке выполнения практической работы, полученным умениям и навыкам.

Примерные вопросы для устного опроса по выполненным практическим работам

Тема практической работы	Вопросы для устного опроса
Самонастраивающиеся системы с разомкнутым контуром самонастройки	<ol style="list-style-type: none"> 1. Принцип работы систем управления с разомкнутым контуром самонастройки. 2. Нарисовать структурную схему системы управления с разомкнутым контуром самонастройки при анализе возмущающего воздействия. 3. Перечислить три этапа самонастройки в разомкнутых системах. 4. Что понимается под возмущающим воздействием? 5. Как производится система настройки автопилота самолета? 6. Нарисовать структурную схему системы управления с разомкнутым контуром самонастройки при анализе задания. 7. Каким образом можно реализовать инерционное звено первого порядка в среде VisSim?
Применение моделей объекта в контурах регулирования и способы проведения индивидуальной настройки реакций системы на сигнал задания и прочие возмущения	<ol style="list-style-type: none"> 1. Каким образом можно проводить индивидуальную настройку ПИД-регулятора на изменение задания? 2. Какие регуляторы называют «регуляторами с двумя степенями свободы»? 3. Нарисуйте и поясните структурную схему ПИД-регулятора с двумя степенями свободы. 4. Нарисуйте и поясните структурную схему ПИД-регулятора с внутренней моделью М. 5. Нарисуйте и поясните структурную схему ПИД-регулятора с внутренней моделью М в классической форме представления (с регулятором R)
Применение эталонных моделей системы в контурах регулирования	<ol style="list-style-type: none"> 1. Перечислите четыре основных направления интеграции эталонных моделей в контуры регулирования. 2. Что собой представляют модели, которые отражают желаемую реакцию системы на возмущающие воздействия? 3. Нарисуйте и поясните структурную схему САУ с моделью в главной обратной связи системы. 4. Нарисуйте и поясните структурные схемы САУ, в которых модели подключены параллельно основной системе. 5. Нарисуйте и поясните структуру самонастраивающихся САУ с эталонной моделью. 6. Нарисуйте и поясните структурную схему самонастраивающейся САУ объектами управления с

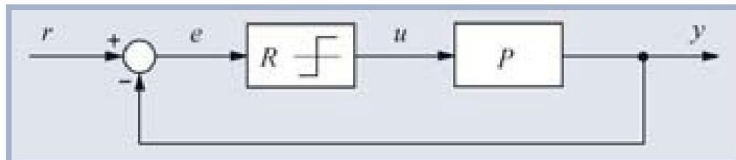
Тема практической работы	Вопросы для устного опроса
	<p>изменяющейся постоянной времени</p> <p>7. Нарисуйте и поясните структурную схему системы самонастройки параметров регулятора с эталонной моделью</p> <p>8. Нарисуйте и поясните структурную схему системы самонастройки со вспомогательным оператором</p>
Самонастройка на основе оценки параметров модели объекта по кривой разгона	<p>1. В чем суть настройки регулятора по методу Зиглера-Никольса?</p> <p>2. Приведите и поясните график для оценки параметров модели первого порядка с запаздыванием по переходной характеристике объекта второго порядка с запаздыванием.</p> <p>3. В чем суть настройки регулятора по методу CHR?</p> <p>4. В чем заключаются приближенные методы расчета параметров настройки регулятора?</p> <p>5. Каким образом проводится самонастройка регулятора в Simatic S7-300/400 фирмы Siemens?</p> <p>6. Нарисуйте и поясните фазы настройки регулятора Simatic с попутным изменением задания</p> <p>7. Нарисуйте и поясните фазы настройки регулятора Simatic без изменения задания</p> <p>8. Нарисуйте и поясните подходящие и неподходящие для начала настройки моменты</p>

Контрольная работа

Тема: "Настройка регулятора по частотным параметрам"

Этапы:

1. Собрать схему с релейным регулятором и объектом с указанными по варианту параметрами.



Вариант	T_1, c	T_{au}, c	K	T_2, c
1	15	10	1	-
2	25	5	1	-
3	17	10	1	60
4	60	5	1	30
5	65	35	1	-
6	20	6	1	-
7	75	10	1	25
8	10	5	1	5
9	40	5	1	-
10	35	10	1	5
11	30	5	1	-
12	50	5	1	20
13	80	10	1	10
14	10	1	1	10

2. Определить по переходным процессам параметры K_{180} и ω_{180} . Привести в отчете по контрольной работе все процессы и расчеты, связанные с определением этих параметров.

$$K_{180} = \frac{\pi Y_{\max}}{4 U_{\max}}$$

3. Рассчитать по таблице параметры настройки П-, ПИ- и ПИД-регулятора по методу ЗИГЛЕРА-НИКОЛЬСА.

Регулятор	Расчёт по частотным параметрам		
	K	T_i	T_d
п	$0,5 / K_{180}$	—	—
пи	$0,4 / K_{180}$	$0,8 T_{180} / K$	—
пид	$0,6 / K_{180}$	$0,5 T_{180} / K$	$0,125 T_{180} / K$

4. Собрать контуры с исследуемым объектом и регуляторами и получить переходные процессы по изменению задания.

5. В отчете по контрольной работе привести рассчитанные параметры настройки с полученными переходными процессами.

Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации
по дисциплине «Самонастраивающиеся системы»

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

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
ОПК-7: Способен производить необходимые расчёты отдельных блоков и устройств систем контроля, автоматизации и управления, выбирать стандартные средства автоматики, измерительной и вычислительной техники при проектировании систем автоматизации и управления		
ОПК-7.1	Применяет современный математический аппарат и вычислительные методы для решения прикладных задач в области автоматического и автоматизированного управления, контроля и диагностики	<p><i>Теоретические вопросы к зачету с оценкой:</i></p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Рекомендации по выбору закона регулирования. 2. Выбор закона регулирования для объектов управления без самовыравнивания 3. Выбор закона регулирования для объектов управления с самовыравниванием 4. Ручная настройка параметров непрерывных регуляторов 5. Понятие и классификация самонастраивающихся систем 6. Система управления с разомкнутым контуром самонастройки 7. Система самонастройки с анализом задания 8. Подходы к задаче идентификации. Структурные схемы процесса идентификации 9. Самонастройка с идентификацией объекта 10. Самонастройка с идентификацией системы управления 11. Понятие прямой и обратной модели. Частичный предиктор 12. Понятие прямой и обратной модели. Схема обобщенного инверсного обучения 13. Схема настройки инверсной модели. Схема адаптивной системы управления с прямой и обратной инверсной моделями 14. Функциональная схема адаптивной системы управления с заградительным фильтром и моделью 15. Способы интеграции эталонных моделей в контуры регулирования 16. Поиск системы самонастройки 17. Индивидуальная настройка на изменение сигнала задания 18. Применение моделей в контурах регулирования. Структура регулятора с двумя степенями свободы 19. Применение моделей в контурах регулирования. Регулятор с внутренней моделью М. Регулятор с внутренней моделью М в классической форме

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
		<p>представления (с регулятором R)</p> <p>20. Управление с прогнозом</p> <p>21. Система управления с предиктором Смита</p> <p>22. Принципы организации настройки по переходной характеристике</p> <p>23. Расчет параметров настройки по результату идентификации параметров модели объекта</p> <p>24. Самонастройка регуляторов промышленных контроллеров</p> <p>25. Дискретные сигналы и системы</p> <p>26. Теоретические основы метода настройки В.Я. Ротача</p> <p>27. Синусоидальные воздействия в задачах идентификации</p> <p>28. Самонастройка по результату идентификации свойств объекта</p> <p>29. Алгоритм обучения ИНС</p> <p>30. Модификации алгоритма обратного распространения ошибки</p>
ОПК-7.2	Использует методы математического моделирования и доступные программные средства для решения прикладных задач в области управления техническими системами	<p><i>Пример практических заданий к зачету с оценкой:</i></p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Реализовать систему управления с применением ПИ-регулятора с непрерывным выходом с использованием типового блока контроллера SIMATIC S7-400 в среде STEP7. В качестве объекта использовать модель печи, подключаемую к симулятору PLCSIM. Выполнить процесс самонастройки регулятора. 2. Объект управления представлен последовательным соединением двух инерционных звеньев с постоянными времени 35 с и 50 с и звеном чистого транспортного запаздывания с временем запаздывания 15 с. Путем анализа экспериментальной переходной характеристики подобрать параметры упрощенной модели объекта на основе инерционного звена первого порядка. 3. Объект управления представлен инерционным звеном первого порядка с постоянной времени 25 с. Реализовать в программном пакете ViSsim систему прямого разомкнутого управления с применением инверсной модели объекта и выполнить имитационное моделирование переходных процессов в системе. 4. Выполнить ручную настройку ПИ-регулятора итерационным методом в случае, если объект управления представлен последовательным соединением инерционного звена с постоянной времени 30 с и звена запаздывания с постоянной времени запаздывания 5 с. 5. Выполнить ручную настройку ПИ-регулятора

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
		методом вывода системы управления на границу устойчивости в случае, если объект управления представлен последовательным соединением инерционного звена с постоянной времени 45 с и звена запаздывания с постоянной времени запаздывания 10 с.
ОПК-7.3	Осуществляет выбор типовых блоков и устройств при проектировании и реализации системы автоматизации и управления	<p><i>Выполнить практическую работу:</i></p> <ul style="list-style-type: none"> • Самонастраивающиеся системы с разомкнутым контуром самонастройки • Применение моделей объекта в контурах регулирования и способы проведения индивидуальной настройки реакций системы на сигнал задания и прочие возмущения • Самонастройка на основе оценки частотных характеристик системы методом автоколебаний • Применение эталонных моделей системы в контурах регулирования • Самонастройка на основе оценки параметров модели объекта по кривой разгона

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

Промежуточная аттестация по дисциплине «Самонастраивающиеся системы» включает теоретические вопросы, позволяющие оценить уровень усвоения обучающимися знаний, и практические задания, выявляющие степень сформированности умений и владений, проводится в форме зачета с оценкой.

Зачет с оценкой по данной дисциплине проводится в устной форме по индивидуальным карточкам, каждая из которых включает 2 теоретических вопроса и одно практическое задание.

Показатели и критерии оценивания зачета с оценкой:

– 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.