

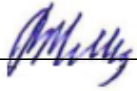
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Камчатский государственный технический университет»
(ФГБОУ ВО «КамчатГТУ»)

Мореходный факультет

Кафедра «Энергетические установки и электрооборудование судов»

УТВЕРЖДАЮ:

Руководитель департамента
«Пищевые биотехнологии»

 /В.Б. Чмыхалова/

«29» января 2025 г

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

«Автоматизированные системы управления»

по направлению подготовки
19.03.03 «Продукты питания животного происхождения»
(уровень бакалавриат)

направленность (профиль): Технология рыбы и рыбных продуктов
квалификация: бакалавр

Петропавловск-Камчатский
2025

Рабочая программа дисциплины составлена на основании ФГОС ВО по специальности 19.03.03 «Продукты питания животного происхождения».

Составитель рабочей программы

Старший преподаватель кафедры «ЭУЭС»



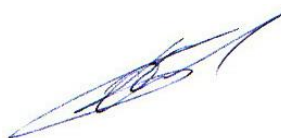
Ястребов Д.П.

Рабочая программа рассмотрена на заседании кафедры «Энергетические установки и электрооборудование судов»

«22» ноября 2024 г, протокол № 5

Заведующий кафедрой «Энергетические установки и электрооборудование судов»

«29» января 2025 г.



Белов О.А.

1. Цели и задачи учебной дисциплины

Предметом дисциплины «Автоматизированные системы управления» является оптимальное управление пищевым производством, совокупность методов и средств интеллектуального управления техническими системами. При этом, характерной чертой соответствующих методов и средств является максимальная эффективность использования возможностей объекта управления, посредством многокритериальной оптимизации основных процессов, при условии частичной неопределенности информации, как о свойствах объекта управления, так и внешней среды его функционирования.

Наиболее важными в данной дисциплине являются понятия системы и модели системы. При этом, модель системы понимается как конкретная математическая абстракция, характеризующая процесс любой природы (физический, биологический, экономический и т.п.). Фактически, модель – это процесс, выраженный через установленные связи между параметрами входа, выхода и параметрами состояния объекта управления. Для описания динамики объекта управления обычно используется векторное и матричное представление в пространстве всех возможных состояний.

Структура курса соответствует отмеченным выше соображениям. Курс предназначен для студентов старших курсов в соответствии с утвержденной программой обучения.

Целью преподавания дисциплины «Автоматизированные системы управления» является усвоение принципов и методов построения автоматизированных систем управления технологическими процессами пищевых производств с использованием современных технических средств.

Задачи изучения дисциплины заключаются в приобретении студентами теоретических и практических знаний, необходимых для грамотной эксплуатации автоматизированных систем управления технологическими процессами пищевых производств с использованием современных технических средств.

В результате изучения дисциплины студент должен

знать

- основные законы физики и электротехники;
- владеть методами работы с комплексными числами;
- владеть методами работы с программным обеспечением по вычислительным операциям и методам построения графиков и диаграмм;

уметь

- проводить сбор и анализ данных о режимах работы технологического оборудования пищевых производств;
- работать за компьютером;

обладать:

- способностью к переоценке накопленного опыта, анализу своих возможностей, самообразованию и постоянному совершенствованию в профессиональной, интеллектуальной, культурной и нравственной деятельности;
- способностью использовать, обобщать и анализировать информацию, ставить цели и находить пути их достижения, самостоятельно приобретать и использовать в практической деятельности новые знания и умения, стремиться к саморазвитию;
- способностью использовать и генерировать новые идеи, выявлять проблемы, связанные с реализацией профессиональных функций, формулировать задачи и намечать пути их решения;
- способностью и готовностью к самостоятельному обучению в новых условиях производственной деятельности;
- способностью применять базовые знания фундаментальных и профессиональных дисциплин, проводить технико-экономический анализ, обосновывать принимаемые решения по использованию технологического оборудования и средств автоматизации пищевых производств,

решать на их основе практические задачи профессиональной деятельности.

После освоения теоретического материала, выполнения практических работ студенты должны знать: общие тенденции и проблемы автоматизации технологических процессов при производстве продуктов питания животного происхождения, основы теории управления техническими системами, функциональное назначение технических средств, входящих в состав систем автоматического регулирования и управления, принципы построения и функционирования автоматизированных систем управления и регулирования, основные методы и технические средства автоматизации типовых производственных процессов.

На начальном этапе автоматизации систем управления технологическими процессами основное внимание уделяется разработке и внедрению отдельных регуляторов и локальных систем управления.

Дисциплина «Автоматизированные системы управления» включает следующие основные разделы:

- основные понятия и определения кибернетики и теории автоматического регулирования;
- системы управления технологическими процессами;
- микропроцессорная техника в системах управления;
- методы и функции управления технологическими процессами;
- особенности управления непрерывными, периодическими и стохастическими процессами;
- стандартизация в разработке систем управления;
- автоматизированные системы управления технологическими процессами;
- проектирование систем автоматизации;
- автоматизация управления типовыми объектами производства.

2. Требования к результатам освоения дисциплины

В соответствии с требованиями ФГОС ВО по программе бакалавриата направлению подготовки 19.03.03 «Продукты питания животного происхождения», выпускник должен обладать следующими компетенциями:

ОПК-3 способен использовать знания инженерных процессов при решении профессиональных задач и эксплуатации современного технологического оборудования и приборов.

Планируемые результаты обучения при изучении дисциплины (знать, уметь, владеть), соотнесенные с планируемыми результатами освоения образовательной программы (компетенция или ее часть), представлены в табл. 1.

Таблица 1

Код компетенции	Планируемые результаты освоения образовательной программы	Код и наименования индикатора достижения компетенции	Планируемый результат обучения по дисциплине	Код показателя освоения
ОПК-3	способен использовать знания инженерных процессов при решении профессиональных задач и эксплуатации современного технологического оборудования и приборов	ИД-1 _{опк-3} : Знает технические характеристики технологического оборудования и приборов используемых для решения профессиональных задач. ИД-2 _{опк-3} : Умеет применять технологическое оборудование и приборы в зависимости от особенностей инженерного процесса.	Знать: – принципиальные схемы комплексной механизации подъемно-транспортных операций на мясокомбинатах; – классификацию подъемно-транспортных устройств; – классификацию оборудования для убоя и первичной переработки скота, птицы и кроликов;	З(ОПК-3)1 З(ОПК-3)2 З(ОПК-3)3

		ИД-З _{ОПК-3} : Владеет навыками работы на технологическом оборудовании, приборах.	– классификацию оборудования для производства колбасных изделий и полуфабрикатов;	З(ОПК-3)4
			– материалы, применяемые для получения тары;	З(ОПК-3)5
			– классификацию оборудования для производства консервов;	З(ОПК-3)6
			– классификацию оборудования для производства пищевых животных жиров;	З(ОПК-3)7
			– классификацию оборудования для производства клея и желатина	З(ОПК-3)8
			Уметь: – различать подъемно-транспортное оборудование, оборудование для убоя и первичной переработки скота, птицы и кроликов, для производства колбасных изделий, полуфабрикатов, консервов, пищевых животных жиров, клея и желатина; – различать оборудование для санитарной обработки мясопродуктов и мойки оборудования	У(ОПК-3)1 У(ОПК-3)2
			Владеть: – навыками подбора и расчета подъемно-транспортного оборудования, оборудования для убоя и первичной переработки скота, птицы и кроликов, для производства колбасных изделий, полуфабрикатов, консервов, пищевых животных жиров, клея и желатина; – способностью самостоятельно изучать и осваивать новые виды оборудования	В(ОПК-3)1 В(ОПК-3)2

3. Место дисциплины в структуре образовательной программы

Учебная дисциплина «Автоматизированные системы управления» (Б1.О.27) относится к обязательной части в структуре образовательной программы, ее изучение предполагает знание основ теории управления и автоматизации технологических процессов, а также базируется на совокупности таких дисциплин как:

математика (дифференциальное и интегральное исчисления, дифференциальные уравнения, преобразование Лапласа);

информатика (технические и программные средства реализации информационных процессов, алгоритмизация и программирование,

языки программирования высокого уровня, программное обеспечение и технология программирования);

физика (физические основы механики; электричество и магнетизм, физика колебаний и волн);

теоретическая механика (дифференциальные управления движения, колебания и устойчивость механических систем, уравнение Лагранжа, малые колебания систем);

химия (основные законы, обменные и окислительно-восстановительные реакции, электрохимия);

электротехника, электроника и электропривод (электрические цепи постоянного и переменного тока, электрические измерения и приборы, электромагнитные устройства и аппараты, электрические машины постоянного и переменного тока, автоматизированный электропривод, элементы электротехнологии);

теория механизмов и машин (синтез механизмов, машины-автоматы и промышленные работы, основные виды систем управления);

гидравлика и гидравлические машины (гидравлические машины;

центробежные, поршневые, роторно-пластинчатые, шестеренчатые насосы; гидropередачи);

метрология, стандартизация и сертификация (основы метрологии, технические измерения, принципы выбора и построения средств измерительного контроля);

процессы и аппараты технологии пищевых продуктов (математическое и физическое моделирование химико-технологических процессов; теория основных механических, гидромеханических, тепловых, массообменных процессов технологии пищевых продуктов и применяемое оборудование для их проведения; принцип выбора и методы расчета аппаратов и машин).

Теоретические знания и практические навыки, полученные студентами при изучении дисциплины «Автоматизированные системы управления», могут быть использованы ими при разработке курсовых проектов и выпускной квалификационной работы.

4. Содержание дисциплины

Тематический план дисциплины по очной форме обучения представлен в виде табл. 2.

Таблица 2

Наименование разделов и тем	Всего часов	Аудиторные занятия	Контактная работа по видам учебных занятий			Самостоятельная работа	Формы текущего контроля	Итоговый контроль знаний по дисциплине
			Лекции	Практич. занятия	СРП			
1	2	3	4	5	6	7	8	9
Тема 1. Основные понятия и определения кибернетики и теории автоматического регулирования.	11	8	2	2	4	3	опрос	
Тема 2. Системы управления технологическими процессами.	14	11	2	6	3	3	Опрос, отчет по ПР №1	
Тема 3. Микропроцессорная техника в системах управления.	8	7		4	3	1	опрос	
Тема 4. Методы и функции управления технологическими процессами.	12	8	2	2	4	4	опрос	
Тема 5. Особенности управления непрерывными, периодическими и стохастическими процессами.	9	8	2	2	4	1	Опрос, отчет по ПЗ №2	
Тема 6. Стандартизация в разработке систем управления.	11	7		4	3	4	опрос	
Тема 7. Автоматизированные системы управления технологическими процессами.	17	13	4	6	3	4	Опрос, отчет по ПЗ №3	

Наименование разделов и тем	Всего часов	Аудиторные занятия	Контактная работа по видам учебных занятий			Самостоятельная работа	Формы текущего контроля	Итоговый контроль знаний по дисциплине
			Лекции	Практич. занятия	СРП			
Тема 8. Проектирование систем автоматизации.	10	6		2	4	4	опрос	
Тема 9. Автоматизация управления типовыми объектами производства.	16	12	4	4	4	4	Опрос, отчет по ПЗ №4	
Экзамен							Отчет по СР, отчет по ПЗ	36
Всего	144	80	16	32	32	28		36

Тематический план дисциплины по заочной форме обучения представлен в виде табл. 3.

Таблица 3

Наименование разделов и тем	Всего часов	Аудиторные занятия	Контактная работа по видам учебных занятий			Самостоятельная работа	Формы текущего контроля	Итоговый контроль знаний по дисциплине
			Лекции	Практич. занятия	СРП			
1	2	3	4	5	6	7	8	9
Тема 1. Основные понятия и определения кибернетики и теории автоматического регулирования.	16					16	опрос	
Тема 2. Системы управления технологическими процессами.	14	2	1	1		12	Опрос, отчет по ПР №1	
Тема 3. Микропроцессорная техника в системах управления.	17					17	опрос	
Тема 4. Методы и функции управления технологическими процессами.	16					16	опрос	
Тема 5. Особенности управления непрерывными, периодическими и стохастическими процессами.	13,5	1,5	0,5	1		12	Опрос, отчет по ПЗ №2	
Тема 6. Стандартизация в разработке систем управления.	16					16	опрос	
Тема 7. Автоматизированные системы управления технологическими процессами.	14	2	1	1		12	Опрос, отчет по ПЗ №3	
Тема 8. Проектирование систем автоматизации.	13,5	1,5	0,5	1		12	Опрос, отчет по ПЗ №4.1	
Тема 9. Автоматизация управления типовыми объектами производства.	15	3	1	2		12	Опрос, отчет по ПЗ №4.2	
Экзамен							Отчет по СР, отчет по ПЗ	9
Всего	144	10	4	6		125		9

Описание содержания дисциплины по разделам и темам

Тема 1. Основные понятия и определения кибернетики и теории автоматического регулирования.

Лекция 1. Механизация и автоматизация производства. Объекты автоматизации. Перспективные направления автоматизации отрасли. Основные понятия теории управления процессами. Иерархическая структура систем управления: автоматизированные системы управления предприятием (АСУП), автоматизированные системы управления технологическими процессами (АСУ ТП), локальные системы автоматического управления (АСУ), системы ручного, дистанционного регулирования и управления.

Тема 2. Системы управления технологическими процессами.

Лекция 2.

Классификация систем управления. Виды автоматизации производства: локальная, комплексная, частичная, полная. Автоматические системы: контроля и сигнализации состояния оборудования и отклонения параметров; дистанционного управления и регулирования, программного управления и оптимизации; диагностики технологических линий, агрегатов, аппаратов. Адаптивные и супервизорные системы управления.

Тема 3. Микропроцессорная техника в системах управления.

Лекция 3.

Особенности построения микропроцессоров (МП). Элементарная база. Типовая структура. Организация процесса управления и обработки информации. Микро программируемые МП. Организация и функционирование микропроцессорной секции. Кодирование и описание микроопераций. Организация интерфейса в МП. Программирование процедур ввода-вывода данных. Состав интерфейса, преобразователи сигналов для программированного ввода - вывода. Микропроцессорные системы управления.

Тема 4. Методы и функции управления технологическими процессами.

Лекция 4.

Математические модели объектов управления. Общие свойства объектов регулирования. Основные типы объектов автоматического регулирования. Дифференциальные уравнения типовых объектов и методы операционного исчисления для их анализа и синтеза. Динамические характеристики объектов управления: передаточная функция, переходная характеристика, функция веса. Передаточные функции типовых звеньев и формирование из них структур САУ. Математические модели САУ и параметры их настройки.

Тема 5. Особенности управления непрерывными, периодическими и стохастическими процессами.

Лекция 5.

Системы автоматического регулирования. Функциональные устройства автоматики: объект управления, первичный преобразователь (датчик), регулирующее устройство исполнительный механизм. Соединения функциональных устройств. Типовые соединения: последовательное, параллельное, встречно-параллельное. Обратные связи. Дискретные устройства, реализующие логические функции. Элементы булевой алгебры. Синтез устройств, реализующих переключательную функцию. Релейно-контактные и бесконтактные логические устройства. Устройства блокировки и сигнализации.

Тема 6. Стандартизация в разработке систем управления.

Лекция 6.

Датчики физических параметров объекта управления: температуры, давления, линейного перемещения, влажности, оптической плотности, вязкости и т.д. Усилительные устройства: гидравлические, пневматические, электронные. Приборы измерения и регистрации парамет-

ров объекта управления. Регуляторы. Законы управления. Обратные связи в регуляторах. Принципиальные схемы регуляторов линейных систем управления. Релейные регуляторы и позиционное регулирование. Реализация сложных законов управления.

Тема 7. Автоматизированные системы управления технологическими процессами.

Лекция 7.

Структуры автоматизированного управления производством. Управление технологическим производством как процессы формирования энергетических материальных и информационных потоков и оперативного управления ими посредством технических средств автоматизации. Понятие об информации и информационной теории управления. Элементы теории катастроф.

Тема 8. Проектирование систем автоматизации.

Лекция 8.

Методы проектирования АСУ. Анализ объекта автоматизации. Определение его статической и динамической характеристики. Выбор оптимального состава элементов АСУ. Подбор регулятора и определение его настроек. Составление структурной, функциональной и принципиальной схем автоматизации. Показатели экономической эффективности автоматизации технологических процессов.

Тема 9. Автоматизация управления типовыми объектами производства.

Лекция 9.

Системы автоматизированного управления технологическими объектами рыбообрабатывающей промышленности. Управление процессами термической обработки рыбы. Управление теплообменными аппаратами и сушильными камерами. Принципы управления роботами и робототехническими комплексами. Управление автоматами упаковочного производства: упаковочными машинами, дозаторами, машинами для формирования и закупоривания продукции. Управление автоматическими линиями. Устройства для автоматического счета штучной продукции. Управление погрузочно-разгрузочными операциями.

Самостоятельная работа под руководством преподавателя (СРП)

Примеры заданий:

Тема, задание, форма представления задания

Тема 1. Основные понятия и определения кибернетики и теории автоматического регулирования. Системы управления технологическими процессами.

Подготовка рефератов: 1. Понятия информации. Свойства, передача, виды, измерение, обработка информации. 2. Компьютер. Устройство, принципы построения, классы компьютеров. 3. История создания компьютера. 4. Интернет. История создания интернета. 5. Федеральный закон Российской Федерации от 27 июля 2016 г. (ред. 21.07.2014 г.) № 149-ФЗ «Об информации. Информационных технологиях и защите информации»

Тема 2. Основные АСУ и автоматизация в технических системах.

Изучить ГОСТ 234.003-90. «Автоматизированные системы. Термины и определения». Изучить СНИП 2.04 09-84

Тема 3. Методы и функции управления технологическими процессами.

Подготовка доклада Функции систем управления Структура информационной модели управления. Принципы разработки информационных систем.

Тема 4. Особенности управления непрерывными, периодическими и стохастическими процессами.

Сделайте конспект по следующим вопросам:

Раскройте понятия: система управления, процесс управления, оптимальное управление, технология управления. Раскройте понятия: управление, стратегия управления.

Тема 5 Автоматизированные системы управления технологическими процессами.

Подготовка сообщений, создание презентаций. Выявление системы управления и потребности предприятия в автоматизации. Постановка задач автоматизации системы управления. Составление архитектуры интегрированных информационных систем на базе анализа предоставленного технического задания по автоматизации предприятия. Разработка плана проекта внедрения информационной системы. Оценка эффективности автоматизации процессов на производстве. Анализ рынка автоматизированных систем управления. Анализ проектов развития автоматизированных систем управления.

Тема 6. Автоматизация управления типовыми объектами производства.

Проанализируйте фрагмент статьи. Ответьте на вопросы?

- Обозначьте разницу между автоматическим, автоматизированным и неавтоматизированным управлением.
- Основные этапы разработки локальной базы данных
- Объекты баз данных
- База данных – как основа любой информационной системы
- Активные и пассивные информационные системы.
- Федеральная информационная система ГИБДД – как пример действующей информационной системы управления
- Преимущества, недостатки централизованных и децентрализованных баз данных.

Практические занятия:

Электрические схемы технологического контроля и сигнализации. Часть 1.

Электрические схемы технологического контроля и сигнализации. Часть 2.

Электрические схемы технологического контроля и сигнализации. Часть 3.

Техническая документация на монтаж систем контроля и автоматики.

Рекомендации по выполнению практических занятий приведены в методическом пособии [17]

5. Учебно-методическое обеспечение для самостоятельной работы студентов

Самостоятельная работа студентов по дисциплине включает такие виды работы как:

1. Изучение материалов, законспектированных в ходе лекций;
2. Изучение литературы, проработка и конспектирование источников;
3. Подготовка к защите практического занятия;
4. Подготовка к промежуточной аттестации.

Рекомендации по выполнению самостоятельной работы приведены в методическом пособии [17]

6. Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине

Фонд оценочных средств для проведения аттестации обучающихся по дисциплине представлен в приложении к рабочей программе дисциплины и включает в себя:

- перечень компетенций с указанием этапов их формирования в процессе освоения образовательной программы;

- описание показателей и критериев оценивания компетенций на различных этапах их формирования, описание шкал оценивания;
- типовые контрольные задания или материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций;
- методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций.

Типовые контрольные задания или материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций представлены в приложении к рабочей программе.

Вопросы для проведения промежуточной аттестации по дисциплине (экзамен)

1. Основные понятия и определения кибернетики и теории автоматического регулирования.
2. Механизация и автоматизация производства. Объекты автоматизации.
3. Перспективные направления автоматизации отрасли.
4. Основные понятия теории управления процессами.
5. Иерархическая структура систем управления: автоматизированные системы управления предприятием (АСУП), автоматизированные системы управления технологическими процессами (АСУ ТП), локальные системы автоматического управления (АСУ), системы ручного, дистанционного регулирования и управления.
6. Системы управления технологическими процессами. Классификация систем управления.
7. Виды автоматизации производства: локальная, комплексная, частичная, полная.
8. Автоматические системы: контроля и сигнализации состояния оборудования и отклонения параметров; дистанционного управления и регулирования, программного управления и оптимизации; диагностики технологических линий, агрегатов, аппаратов.
9. Адаптивные и супервизорные системы управления.
10. Микропроцессорная техника в системах управления. Особенности построения микропроцессоров (МП).
11. Элементарная база АСУ. Типовая структура.
12. Организация процесса управления и обработки информации.
13. Микропрограммируемые МП. Организация и функционирование микропроцессорной секции. Кодирование и описание микроопераций.
14. Организация интерфейса в МП. Программирование процедур ввода-вывода данных. Состав интерфейса, преобразователи сигналов для программированного ввода-вывода. Микропроцессорные системы управления.
15. Методы и функции управления технологическими процессами.
16. Математические модели объектов управления. Общие свойства объектов регулирования. Основные типы объектов автоматического регулирования.
17. Дифференциальные уравнения типовых объектов и методы операционного исчисления для их анализа и синтеза.
18. Динамические характеристики объектов управления: переходная характеристика, функция веса.
19. Передаточные функции типовых звеньев и формирование из них структур САУ.
20. Математические модели САУ и параметры их настройки.
21. Особенности управления непрерывными, периодическими и стохастическими процессами.
22. Системы автоматического регулирования.
23. Функциональные устройства автоматики: объект управления, первичный преобразователь (датчик), регулирующее устройство, исполнительный механизм.

24. Соединения функциональных устройств. Типовые соединения: последовательное, параллельное, встречно-параллельное.
25. Обратные связи. Дискретные устройства, реализующие логические функции.
26. Элементы булевой алгебры. Синтез устройств, реализующих переключательную функцию.
27. Релейно-контактные и бесконтактные логические устройства. Устройства блокировки и сигнализации.
28. Стандартизация в разработке систем управления.
29. Датчики физических параметров объекта управления: температуры, давления, линейного перемещения, влажности, оптической плотности, вязкости и т. д.
30. Усилительные устройства: гидравлические, пневматические, электронные.
31. Приборы измерения и регистрации параметров объекта управления.
32. Регуляторы.
33. Законы управления.
34. Обратные связи в регуляторах.
35. Принципиальные схемы регуляторов линейных систем управления.
36. Релейные регуляторы и позиционное регулирование.
37. Реализация сложных законов управления.
38. Автоматизированные системы управления технологическими процессами. Структуры автоматизированного управления производством.
39. Управление технологическим производством как процесс формирования энергетических материальных и информационных потоков и оперативного управления ими посредством технических средств автоматизации.
40. Понятие об информации и информационной теории управления.
41. Элементы теории катастроф.
42. Проектирование систем автоматизации. Методы проектирования АСУ.
43. Анализ объекта автоматизации. Определение его статической и динамической характеристики. Выбор оптимального состава элементов АСУ. Подбор регулятора и определение его настроек.
44. Составление структурной, функциональной и принципиальной схем автоматизации.
45. Показатели экономической эффективности автоматизации технологических процессов.
46. Автоматизация управления типовыми объектами производства.
47. Системы автоматизированного управления технологическими объектами рыбообрабатывающей промышленности.
48. Управление процессами термической обработки рыбы.
49. Управление теплообменными аппаратами и сушильными камерами.
50. Принципы управления роботами и робототехническими комплексами.
51. Управление автоматами упаковочного производства: упаковочными машинами, дозаторами, машинами для формирования и закупоривания продукции.
52. Управление автоматическими линиями.
53. Устройства для автоматического счета штучной продукции.
54. Управление погрузочно-разгрузочными операциями.
55. Автоматизация размораживания.
56. Автоматизация предварительной термической обработки рыбы.
57. Автоматизация предварительной термической обработки рыбы.
58. Автоматизация стерилизации консервов.
59. Автоматизация посола рыбы.
60. Автоматизация приготовления тузлука.
61. Автоматизация процессов провялки и копчения рыбы.
62. Автоматизация сублимационной сушки.
63. Автоматизация варки сырья и сушки жома.

64. Автоматизация производства рыбной муки и жира.
65. Автоматизация холодильных установок.
66. Автоматизация упаковочного оборудования.
67. Автоматизация котельных установок.

Тестовые задания для проведения промежуточной аттестации по дисциплине (экзамен)

Тест № 1

1. Наука об общих закономерностях процессов управления и связи в организационных системах (технических, биологических и социальных) называется:

- а) кибернетикой.
- б) экономикой.
- в) психологией.

2. Система управления, в которой не участвует человек, называется:

- а) автоматической.
- б) автоматизированной.
- в) эргатической.

3. На нижнем уровне системы управления находятся:

- а) АСУТП.
- б) АСУП.
- в) ОАСУ.

Тест № 2

1. Автоматические устройства локальной автоматики обычно подразделяются:

а) на системы контроля, дистанционного управления, регулирования, защиты и блокировки.

б) на системы контроля и оптимизации процессов.

в) на системы частичной и комплексной автоматизации.

2. Задача АСУ ТП состоит:

а) в выработке и реализации управляющих воздействий на технологический объект управления в соответствии с принятым критерием управления.

б) в выработке и реализации управляющих воздействий на технологический объект управления в соответствии с возмущающими воздействиями.

в) в выработке и реализации управляющих воздействий на технологический объект управления в соответствии с вектором состояния.

3. Функциональная схема системы регулирования отличается от схемы системы управления отсутствием:

- а) программатора.
- б) датчика.
- в) устройства сравнения.

Тест № 3

1. Информационной системой называют:

- а) систему централизованного контроля.
- б) систему децентрализованного контроля.
- в) систему автоматической индикации.

2. АСУ ТП, функционирующая в режиме супервизорного управления, представляет собой:

- а) одноуровневую систему.
- б) двух уровневую систему.
- в) трехуровневую систему.

3. Режим непосредственного цифрового управления позволяет исключить:

- а) локальные регуляторы.
- б) устройства сопряжения.

в) датчики.

Тест № 4

1. Наиболее распространенным типом приборов для изучения давления являются:

- а) деформационные манометры.
- б) электрические манометры.
- в) жидкостные манометры.

2. В рыбообрабатывающей промышленности не применяются:

- а) термометры сопротивления.
- б) термоэлектрические термометры.
- в) пирометры.

3. Медный термопреобразователь сопротивления ТСП используют для измерения температуры в диапазоне значений:

- а) от 0 до плюс 650°C.
- б) от минус 200 до плюс 500°C.
- в) от минус 50 до плюс 180°C.

Тест № 5

1. Полупроводниковые термометрические чувствительные элементы имеют следующий недостаток:

- а) большой температурный коэффициент.
- б) малую электропроводность.
- в) нелинейность температурной характеристики.

2. Для дистанционного контроля температуры с помощью термометров сопротивления в процессах тепловой обработки рыбы и рыбопродуктов не применяют:

- а) измерительные мосты.
- б) логометр.
- в) омметр.

3. На рыбоперерабатывающих предприятиях применяются, главным образом, следующие термоэлектрические преобразователи:

- а) хромель-алюмелевые (ТХА).
- б) хромель-копелевые (ТХК).
- в) платинородий-платина (ТПП).

Тест № 6

1. Для измерения Т.Э.Д.С. используют:

- а) милливольтметры.
- б) потенциометры.
- в) вольтметры.

2. В рыбообрабатывающей промышленности применяются, главным образом:

- а) расходомеры переменного перепада давления.
- б) электромагнитные расходомеры.
- в) ионизационные расходомеры.

3. На рыбообрабатывающих предприятиях для автоматического учета банок применяют счетчики:

- а) механические.
- б) фотоэлектрические.
- в) индукционные.

Тест № 7

1. На рыбообрабатывающих предприятиях расходомеры переменного перепада давления используют для измерения расхода:

- а) пара.
- б) воды.
- в) масла.

2. В рыбообрабатывающей промышленности индукционные расходомеры применяют для измерения расхода:

- а) тузлука.
- б) соусов.
- в) любых жидких пищевых продуктов.

3. На рыбообрабатывающих предприятиях наибольшее распространение получили следующие уровнемеры:

- а) поплавковые.
- б) емкостные.
- в) ультразвуковые.

Тест № 8

1. В рыбообрабатывающей промышленности для автоматического контроля процессов приготовления и обработки тузлуков используют:

- а) контактный кондуктометрический солемер.
- б) бесконтактный низкочастотный кондуктометрический концентратомер.
- в) колориметр.

2. В автоматическом влагомере для рыбной муки АВРМ используют следующий метод измерения влажности:

- а) кондуктометрический.
- б) диэлькометрический.
- в) психрометрический.

3. Для измерения свежести рыбы используют следующие методы:

- а) люминесцентный метод анализа.
- б) метод измерения импеданса тканей рыбы.
- в) нефелометрический метод.

Тест № 9

1. В системе ГСП разработан микроэлектронный комплекс централизованного контроля:

- а) АМУР-80.
- б) МАРС.
- в) МЦК-40.

2. В рыбообрабатывающей промышленности МЦК применяют:

- а) на рыбоконсервных комбинатах.
- б) на холодильниках портов.
- в) на судах промыслового флота.

3. Примером производственной динамической системы с распределенными динамическими параметрами может служить:

- а) выпарной аппарат жиромучной установки.
- б) дефростер.
- в) автоклав.

Тест № 10

1. При стерилизации консервов автоклав является:

- а) объектом управления.
- б) управляемым процессом.
- в) управляемым параметром.

2. Сервомотор - это:

- а) корректирующий элемент.
- б) исполнительный механизм.
- в) регулирующий орган.

3. Автоматической системой регулирования (АСР) называют систему, состоящую из:

- а) объекта управления и регулятора.
- б) объекта управления, регулятора и оператора.
- в) объекта управления, регулятора и ЭВМ.

Тест № 11

1. Устойчивыми называют АСР, в которых переходные процессы:
 - а) носят затухающий характер.
 - б) являются апериодическими.
 - в) являются расходящимися.
2. Принцип Понселе - это принцип построения АСР по:
 - а) отключению.
 - б) возмущению.
 - в) по скорости изменения управляемой величины.
3. В рыбообрабатывающей промышленности наибольшее распространение получили следующие АСР:
 - а) стабилизирующие.
 - б) следящие.
 - в) адаптивные.

Тест № 12

1. Какие регуляторы в установившемся режиме поддерживают регулируемый параметр постоянным независимо от нагрузки:
 - а) статические.
 - б) астатические.
 - в) изотромные.
2. Регулятор температуры масла в электрообжарочной печи относится к следующему виду регуляторов:
 - а) двухпозиционный.
 - б) П-регулятор.
 - в) И-регулятор.
3. Существенным и определяющим тип динамического звена АСР является:
 - а) характер преобразования в нем сигнала.
 - б) конструкция звена.
 - в) физический принцип действия звена.

Тест № 13

1. Схема АСР, образованная из динамических звеньев, называется:
 - а) структурной.
 - б) функциональной.
 - в) принципиальной.
2. Задачей анализа АСР является:
 - а) нахождение в заданной АСР возникающих переходных процессов.
 - б) построение АСР по заданным переходным процессам или их основным показателям.
 - в) определение статических характеристик динамических звеньев.
3. Линейное дифференциальное уравнение второго порядка, записанное в операторной форме, имеет вид:
 - а) $(T_2^2 \cdot p^2 + T_1 \cdot p + 1) \cdot x_{вых} = K \cdot x_{вх}$
 - б) $(T_2^2 \cdot p^2 + T_1 \cdot p) \cdot x_{вых} = K \cdot x_{вх}$
 - в) $(T_2^2 \cdot p^2 + 1) \cdot x_{вых} = K \cdot x_{вх}$

Тест № 14

1. Преобразование Лапласа, т.е. операцию перехода от оригинала к изображению, сокращенно обозначают:
 - а) $F(P) = L \cdot [f(t)]$
 - б) $F(P) \div f(t)$
 - в) $\Gamma(P) \rightarrow f(t)$
2. Передаточную функцию динамической системы при нулевых начальных условиях можно записать:

$$a) W(P) = \frac{L[x_{\text{блх}}]}{L[x_{\text{вх}}]}$$

$$б) W(P) = \frac{x_{\text{блх}}(P)}{x_{\text{вх}}(P)}$$

$$в) W(P) = \frac{x_{\text{блх}}}{x_{\text{вх}}}$$

3. Переходной функцией $h(t)$ называют зависимость изменения выходной величины от времени после приложения к динамической системе, находящейся в покое:

- а) единичного ступенчатого входного воздействия.
- б) единичного импульсного входного воздействия.
- в) единичного гармонического входного воздействия.

Тест № 15

1. Частотные характеристики определяют поведение динамической системы:

- а) при скачкообразном (ступенчатом) воздействии.
- б) при импульсном воздействии.
- в) при гармоническом воздействии.

2. Амплитудно-фазовая частотная характеристика системы может быть:

- а) найдена экспериментальным путем.
- б) получена из передаточной функции системы простой заменой p на $j\omega$.
- в) получена из передаточной функции системы простой заменой p на ω .

3. Примером усилительного (безинерционного) звена является:

- а) манометрическая пружина.
- б) электронный усилитель.
- в) RC-контур.

Тест № 16

1. Передаточная функция системы из двух последовательно включенных звеньев равна:

- а) $W(P) = W_1(P) \cdot W_2(P)$
- б) $W(P) = W_1(P) + W_2(P)$
- в) $W(P) = W_1(P) - W_2(P)$

2. Передаточная функция системы из двух параллельно включенных звеньев равна:

- а) $W(P) = W_1(P) \cdot W_2(P)$
- б) $W(P) = W_1(P) + W_2(P)$
- в) $W(P) = W_1(P) - W_2(P)$

3. Отрицательные обратные связи в автоматике применяют с целью:

- а) снижение колебаний в системе.
- б) повышение устойчивости системы.
- в) увеличения основного входного воздействия.

Тест № 17

1. Передаточная функция звена, охваченного отрицательной обратной связью, имеет вид:

- а) $\Phi(P) = \frac{W(P)}{1 + W(P)}$
- б) $\Phi(P) = \frac{W(P)}{1 - W(P)}$
- в) $\Phi(P) = 2 \cdot W(P)$

2. Для случая, когда выходная величина поступает на вход звена через специальное промежуточное звено обратной связи, имеющее передаточную функцию $W_{\text{о.с.}}(P)$, находим передаточную функцию по формуле:

$$a) \Phi(P) = \frac{W(P)}{1 + W(P) \cdot W_{\text{о.с.}}(P)}$$

$$\text{б) } \Phi(P) = \frac{W(P)}{1 - W(P) \cdot W_{o.c.}(P)}$$

$$\text{в) } \Phi(P) = W(P) - W_{o.c.}(P)$$

3. Передаточная функция замкнутой системы по возмущению может быть определена по формуле:

$$\text{а) } \Phi_f(P) = \frac{W_f(P)}{1 + W_{об}(P) \cdot W_{рег}(P)}$$

$$\text{б) } \Phi_f(P) = \frac{W_f(P)}{1 - W_{об}(P) \cdot W_{рег}(P)}$$

$$\text{в) } \Phi_f(P) = W_f(P) - W_{об}(P) \cdot W_{рег}(P)$$

Тест № 18

1. В рыбообрабатывающей промышленности большинство объектов регулирования:

- а) статические ($\rho > 0$).
- б) астатические ($\rho = 0$).
- в) неустойчивые ($\rho < 0$).

2. Для устойчивости линейной АСР необходимо и достаточно, чтобы вещественные части всех корней характеристического уравнения были:

- а) отрицательными.
- б) положительными.
- в) равны нулю.

3. В инженерной практике наибольшее распространение получил критерий устойчивости:

- а) Гурвица.
- б) Михайлова.
- в) Найквиста.

Тест № 19

1. Качество процесса регулирования проще всего определить:

- а) по графику переходного процесса.
- б) по дифференциальному уравнению системы.
- в) по распределению корней характеристического уравнения системы.

2. Параметром настройки двухпозиционного регулятора является:

- а) зона нечувствительности регулятора.
- б) время включения.
- в) время выключения.

3. Система «Каскад» используется для регулирования:

- а) расхода.
- б) температуры.
- в) уровня.

Тест № 20

1. Одной из основных схем проектной документации является:

- а) функциональная схема автоматизации.
- б) принципиальная электрическая схема.
- в) принципиальная пневматическая схема.

2. В рыбообрабатывающей промышленности применяют, в большинстве случаев, измерительные приборы с классом точности:

- а) 0,5-1,5.
- б) 2-2,5.
- в) 4-6.

3. В рыбообрабатывающей отрасли необходимо:

- а) разработать приборы для измерения влажности газовой смеси.
- б) разработать приборы для измерения дымности газовой смеси.

в) разработать математическое описание технологических объектов управления.

Тест № 21

1. В состав микропроцессоров входят:

а) арифметическо-логическое устройство, устройство управления, блок внутренних регистров.

б) генераторы тактовых импульсов, арифметическо-логическое устройство, управляющее устройство.

в) арифметическо-логическое устройство, устройство управления, шина данных.

2. Микропроцессорный комплект серии K589 обеспечивает построение:

а) микроЭВМ.

б) миниЭВМ.

в) контролеров.

3. УВК, входящий в состав АСУ ТП, должен содержать:

а) АУП и ЦАП.

б) АУП и Д.

в) ЦАП и ИМ.

Тест № 22

1. Среди возможных ошибок ЭВМ выделяют:

а) систематические ошибки.

б) случайные ошибки.

в) промахи.

2. Отличительная особенность микроЭВМ заключается в том, что:

а) преобразование данных и управление работой ЭВМ осуществляется одной микросхемой.

б) габаритные размеры ЭВМ соответствуют минимальным значениям.

в) ЭВМ потребляет минимальное количество электроэнергии.

3. В большинстве современных ЭВМ для выполнения арифметических операций используют следующую систему исчисления:

а) двоичную.

б) восьмеричную.

в) десятичную.

Тест № 23

1. Для микроЭВМ разработан язык программирования:

а) PL/1.

б) PL/M.

в) Фортран.

2. В качестве простейших управляющих устройств, входящих в состав АСУ ТП, используются:

а) программаторы.

б) контролеры.

в) калькуляторы.

3. Большинство используемых в производстве роботов относится к типу:

а) жестко программируемых роботов.

б) адаптивных роботов.

в) интеллектуальных роботов.

Тест № 24

1. Управление интерактивными роботами осуществляется:

а) оператором.

б) автоматической системой.

в) попеременно оператором и автоматической системой.

2. Для выполнения погрузочно-разгрузочных работ используют, в основном:

а) манипуляционные робототехнические системы.

- б) информационные и управляющие робототехнические системы.
- в) мобильные робототехнические системы.
- 3. Для разработки схем управления используют:
 - а) интуитивный метод.
 - б) аналитический метод.
 - в) метод проб и ошибок.

7. Рекомендуемая литература

7.1. Основная литература

1. Автоматизация технологических процессов пищевых производств. /Под ред. Е.Б. Корпина. М.: Агропромиздат, 2005.
2. Лукеев Д.Е. Основы автоматики и автоматизация производства на предприятиях и судах рыбной промышленности. М.: ВО «Агропромиздат», 2005.
3. Прохоров А.М. Автоматизация судовых холодильных установок: учеб. пособие. – М.: Моркнига, 2012. – 288 с.
4. Эйдельштейн И.Л. Основы автоматики и автоматизации производственных процессов рыбообработывающей промышленности. М.: Пищевая промышленность, 2006.

7.2. Дополнительная:

5. Монтаж средств измерений и автоматизации. Справочник. / Под ред. А.С.Клюева. М.: Энергоатомиздат, 1998.
6. Элементы судовой автоматики. Справочник. /Под ред. Р.А. Нелепина. Л.: Судостроение, 1996.
7. Чижев А.А., Федоровский Л.М., Чернецкий В.Д. Автоматическое регулирование и регуляторы в пищевой промышленности. 2-е изд., испр. и дополн. М.: Легкая и пищевая промышленность, 1994.
8. ГОСТ 21.404-85. Автоматизация технологических процессов.
9. ГОСТ 2.755-87 (2000). Единая система конструкторской документации. Обозначения условные графические в электрических схемах. Устройства коммутационные и контактные соединения. – М.: Изд-во стандартов, 2000. – 11 с.
10. ГОСТ 2.756-76 (2000). Единая система конструкторской документации. Обозначения условные графические в схемах. Воспринимающая часть электромеханических устройств. – М.: Изд-во стандартов, 2000. – 7 с.
11. ГОСТ 2.758-81 (2000). Единая система конструкторской документации. Обозначения условные графические в схемах. Сигнальная техника. – М.: Изд-во стандартов, 2000. – 6 с.
12. ГОСТ 2.762-85 (2000). Единая система конструкторской документации. Обозначения условные графические в электрических схемах. Частоты и диапазоны частот для систем передачи с частотным разделением каналов. – М.: Изд-во стандартов, 2000. – 5 с.
13. ГОСТ 2.763-85 (2000). Единая система конструкторской документации. Обозначения условные графические в электрических схемах. Устройства с импульсно-кодовой модуляцией. – М.: Изд-во стандартов, 2000. – 6 с.
14. ГОСТ 2.764-86 (2000). Единая система конструкторской документации. Обозначения условные графические в электрических схемах. Интегральные оптоэлектронные элементы индикации. – М.: Изд-во стандартов, 2000. – 6 с.
15. ГОСТ 2.768-90 (2000). Единая система конструкторской документации. Обозначения условные графические в схемах. Источники электрохимические, электротермические и тепловые. – М.: Изд-во стандартов, 2000. – 4 с.
16. ГОСТ 2.781-96 (2000). Единая система конструкторской документации. Обозначения условные графические. Аппараты гидравлические и пневматические, устройства управления и приборы контрольно-измерительные. – М.: Изд-во стандартов, 2000. – 17 с.

7.3. Перечень методических указаний к проведению учебных, лабораторных занятий и самостоятельной работы студентов:

17. Швецов В.А., Автоматизированные системы управления технологическими продуктами: Методические указания к практическим занятиям, контрольной работе и самостоятельной работе для студентов направления 19.03.03 «Продукты питания животного происхождения» очной и заочной форм обучения / В.А. Швецов. – Петропавловск-Камчатский: КамчатГТУ, 2019. 78 с.

8. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

1. Электронно-библиотечная система «eLibrary»: [Электронный ресурс]. - Режим доступа: <http://www.elibrary.ru>
2. Mathcad <http://www.pts-russia.com>
3. Simulink <http://www.mathworks.com>
4. Electronic Workbench <http://www.electronicworkbench.com>

9. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

В рамках освоения учебной дисциплины «Системы управления технологическими процессами и информационные технологии» предусмотрены следующие виды учебных занятий:

- лекции;
 - практические занятия;
 - самостоятельная работа;
- а также прохождение аттестационных испытаний итоговой аттестации.

В ходе лекций обучающимся следует подготовить конспекты лекций: кратко, схематично, последовательно фиксировать основные положения, выводы, формулировки, обобщения; пометить важные мысли, выделять ключевые слова, термины; проверять термины, понятия с помощью энциклопедий, словарей, справочников с выписыванием толкований в тетрадь; обозначить вопросы, термины, материал, который вызывает трудности, пометить и попытаться найти ответ в рекомендуемой литературе. Если самостоятельно не удастся разобраться в материале, необходимо сформулировать вопрос и задать преподавателю на консультации, на практическом занятии. Уделить внимание понятиям, которые обозначены обязательными для каждой темы дисциплины.

На практических занятиях обучающиеся выполняют проработку рабочей программы, уделяя особое внимание целям и задачам, структуре и содержанию дисциплины; конспектирование источников; работу с конспектом лекций; подготовку ответов к контрольным вопросам, просмотр рекомендуемой литературы; решение практических заданий.

10. КУРСОВОЙ ПРОЕКТ (РАБОТА)

Выполнение курсового проекта (работы) не предусмотрено учебным планом.

11. Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине, включая перечень программного обеспечения и информационно-справочных систем

11.1 Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса

1. электронные образовательные ресурсы, представленные в п. 6 и 7 данной рабочей программы;
2. использование слайд-презентаций;

11.2. Перечень программного обеспечения, используемого при осуществлении образовательного процесса

При освоении дисциплины используется лицензионное программное обеспечение:

1. текстовый редактор MicrosoftWord;
2. электронные таблицы MicrosoftExcel;
3. презентационный редактор MicrosoftPowerPoint;

12. Материально-техническое обеспечение дисциплины

1. для проведения занятий лекционного типа, практических и лабораторных занятий, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации, самостоятельной работы учебная аудитория № 3-415 с комплектом учебной мебели на 24 посадочных места;
2. доска аудиторная;
3. дополнительный лекционный материал в Microsoft Word;
4. мультимедийное оборудование (ноутбук, проектор);
5. методические пособия;
6. руководящие документы, ГОСТ по теме дисциплины; патенты
7. набор электрических схем (в распечатанном виде);
8. профессиональное оборудование по автоматизации.