

ПЛАН ЛАБОРАТОРНИХ ЗАНЯТЬ

з дисципліни «Математичне забезпечення АСУТП»

Годин лабораторних занять – 14

Викладач – Стопакевич О.А..

Обсяг у год.	Назва, стислий зміст	Ціль заняття
Семестровий модуль 1. МАТЕМАТИЧНЕ ЗАБЕЗПЕЧЕННЯ АСУТП		
Змістовий модуль 1. МАТЕМАТИЧНЕ ЗАБЕЗПЕЧЕННЯ АСУТП		
2	<p>Заняття 1. МЗ параметрично –оптимальних регуляторів.</p> <p>1. Закріплення матеріалу лекцій № 1,2 2. Розробка сучасної САУ з параметрично – оптимальним, нечутливим, живучим регулятором</p>	<p>Знати основні принципи розробки сучасної САУ з параметрично – оптимальним, нечутливим, живучим регулятором</p> <p>Вміти Розробляти сучасну САУ з зазначеними регуляторами</p> <p>Одержання навичок Розробка МЗ АСУТП з зазначеним регулятором</p>
2	<p>Заняття 2. МЗ розчіплюючих і децентралізованих регуляторів.</p> <p>1. Закріплення матеріалу лекції № 3. 2. Розробка сучасної САУ з розчіплюючими і децентралізованими регуляторами</p>	<p>Знати основні принципи розробки сучасної САУ з розчіплюючими і децентралізованими регуляторами</p> <p>Вміти Розробляти сучасну САУ з зазначеними регуляторами</p> <p>Одержання навичок Розробка МЗ АСУТП з зазначеними регуляторами</p>
2	<p>Заняття 3. МЗ ієрархічних регуляторів.</p> <p>1. Закріплення матеріалу лекції № 4. 2. Розробка сучасної САУ з ієрархічним регулятором</p>	<p>Знати основні принципи розробки сучасної САУ з ієрархічним регулятором</p> <p>Вміти Розробляти сучасну САУ з зазначеними регуляторами</p> <p>Одержання навичок Розробка МЗ АСУТП з зазначеними регуляторами</p>

2	<p>Заняття 4. МЗ регуляторів нестационарних та періодичних систем.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Закріплення матеріалу лекції № 5. 2. Розробка сучасної САУ з регуляторами нестационарних та періодичних систем 	<p>Знати основні принципи розробки сучасної САУ з регуляторами нестационарних і періодичних систем</p> <p>Вміти Розробляти сучасну САУ з зазначеними регуляторами</p> <p>Одержання навичок Розробка МЗ АСУТП з зазначеними регуляторами</p> <p>Модульний контроль № 1</p>
2	<p>Заняття 5. МЗ регуляторів систем з запізненням</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Закріплення матеріалу лекції № 6. 2. Розробка сучасної САУ з регуляторами систем з запізненням 	<p>Знати основні принципи розробки сучасної САУ з регуляторами систем запізненням</p> <p>Вміти Розробляти сучасну САУ з зазначеними регуляторами</p> <p>Одержання навичок Розробка МЗ АСУТП з зазначеними регуляторами.</p>
2	<p>Заняття 6. МЗ регуляторів розподілених, спеціальних, погано відомих систем</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Закріплення матеріалу лекції № 7. 2. Розробка сучасної САУ з регуляторами розподілених, спеціальних, погано відомих систем 	<p>Знати основні принципи розробки сучасної САУ з регуляторами розподілених, спеціальних, погано відомих систем</p> <p>Вміти Розробляти сучасну САУ з зазначеними регуляторами</p> <p>Одержання навичок Розробка МЗ АСУТП з зазначеними регуляторами.</p>
2	<p>Заняття 7. МЗ регуляторів білінійних, нелінійних і хаотичних систем</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Закріплення матеріалу лекції № 8. 2. Розробка сучасної САУ з регуляторами білінійних, нелінійних і хаотичних систем 	<p>Знати основні принципи розробки сучасної САУ з регуляторами білінійних, нелінійних і хаотичних систем</p> <p>Вміти Розробляти сучасну САУ з зазначеними регуляторами</p> <p>Одержання навичок Розробка МЗ АСУТП з зазначеними регуляторами.</p> <p>Модульний контроль № 2.</p>