Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Максимов Алексей Борисович
Должность: директор департамента по образовательной политике
Дата подписания: 18.10.2023 18:13:21
Уникальный программный ключ:
8db180d1a3f02ac9e60521a5672742735c18b1d6

Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Московский политехнический университет» («Московский политех»)
Кафедра «Наземные транспортные средства»

УТВЕРЖДАЮ

Декан транспортного факультета

_____ /П. Итурралде/

«31» августа 2020

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ
«Автоматические системы автомобиля»
Специальность – 23.05.01 «Наземные транспортно-технологические средства»
Специализация – «Автомобили и тракторы»
Квалификация (степень) выпускника – специалист
Форма обучения – заочная

Москва
2020 г.

1. Цели и задачи дисциплины

Целью преподавания дисциплины «Автоматические системы автомобиля» является формирование у обучающегося актуальных представлений о принципах построения автоматических систем автомобилей с учётом особенностей конструкции последних и требований к их эксплуатационным свойствам, а также методов и средств, используемых для автоматизации.

Достижение данной цели подразумевает необходимость в процессе обучения решения ряда задач, а именно:

- Проведение обзорного рассмотрения базовых понятий технической кибернетики и средств автоматизации в соотнесении с системами и агрегатами автомобиля как объектами управления.
- Изучение использовавшихся ранее и современных автомобильных систем автоматики, их конструкций и принципов действия, сфер их применения, а также тенденций их дальнейшего развития.
- Освоение основных методов и средств синтеза и анализа аппаратных и алгоритмических составляющих этих систем.
- Овладении методиками, позволяющими сообразно конструктивной и эксплуатационной специфике вновь проектируемой или модернизируемой эргатической метасистемы автомобиля определить целесообразность мероприятий по автоматизации, выбрать методы и средства её осуществления и оценить результирующие эксплуатационные свойства.

2. Место дисциплины в структуре основной образовательной программы (ООП) специалитета

Дисциплина относится к вариативной части ООП специалитета и входит в число дисциплин по выбору блока 1 (Б.1.3.6). Содержательно она связана со следующими входящими в ООП специалитета дисциплинами:

- Математика (Б.1.1.8).
- Информатика и основы программирования (Б.1.1.9).
- Физика (Б.1.1.10).
- Теоретическая механика (Б.1.1.12).
- Теория механизмов и машин (Б.1.1.15).
- Гидравлика и гидропневмопривод (Б.1.1.17).
- Электротехника, электроника и электропривод (Б.1.1.18).
- Конструкция автомобиля и трактора (Б.1.1.19).
- Энергетические установки автомобилей и тракторов (Б.1.1.20).
- Теория автомобиля и трактора (Б.1.1.21).
- Электрооборудование автомобилей и тракторов (Б.1.2.9).
- Системы автоматизированного проектирования автомобилей и тракторов (Б.1.2.11).
- Теория автоматического управления (Б.1.2.12).
- Математическое моделирование технических систем (Б.1.3.3).

3. Перечень планируемых результатов освоения дисциплины, соотнесённые с планируемыми результатами освоения образовательной программы

В результате освоения дисциплины у обучающихся должны быть сформированы нижеследующие компетенции с достижением соответствующих результатов:

Код компетенции	Содержание компетенции	Перечень планируемых результатов
Профессиональные компетенции		
ПК-1	Способность анализировать состояние и перспективы развития наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и комплексов на их базе.	*Знание* основных объектов автоматизации в современных автомобилях, общих концепций построения соответствующих систем и средств их реализации. *Умение* разбираться в назначении, конструкциях и принципах действия вновь появляющихся систем автомобильной автоматики. *Владение* базовыми навыками по прогнозированию дальнейших тенденций применения автоматики на автомобильном транспорте.
Профессионально-специализированные компетенции		
ПСК-1.1	Способность анализировать состояние и перспективы развития автомобилей и тракторов, их технологического оборудования и комплексов на их базе.	*Знание* основных современных средств решения задач синтеза автоматических систем автомобилей на аппаратном и алгоритмическом уровнях. *Умение* ориентироваться в современном информационном пространстве фундаментальных и прикладных дисциплин, которые соприкасаются с автоматикой. *Владение* вышеупомянутыми средствами и методами прикладных дисциплин для решения конкретных задач автоматизации.

Код компетенции	Содержание компетенции	Перечень планируемых результатов
Профессионально-специализированные компетенции		
ПСК-1.5	Способность использовать прикладные программы расчёта узлов, агрегатов и систем автомобилей и тракторов.	*Знание* основных возможностей современного прикладного программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики. *Умение* работать с данным программным обеспечением. *Владение* навыками применения реализованного в этом программном обеспечении инструментария при решении конкретных задач автоматизации автомобиля.

4. Структура и содержание дисциплины

Общая трудоёмкость дисциплины составляет 4 зачётные единицы (144 академических часа). Из них 18 академических часов отводится на аудиторные занятия (в том числе 8 академических часов лекций и 10 академических часов лабораторных работ) и 126 академических часов – на самостоятельную работу обучающегося.

Распределение лекционных, лабораторных и самостоятельных занятий по срокам и темам, приведено в приложении 2 к настоящей рабочей программе.

Содержание лекционного курса по разделам дисциплины:

1) Введение в дисциплину.
   Предмет, цель, задачи и содержание дисциплины. Связанные области знания. Основные цели автоматизации. Эволюция средств и методов решения соответствующего класса задач.
2) Базовые понятия автоматики.
   Понятия системы, объекта управления и управления. Условия и режимы эксплуатации объекта управления. Процессы и алгоритм управления. Понятие эффективности управления. Этапы постановки задач синтеза процессов и алгоритма управления. Классификация видов управления. Этапы синтеза САУ и АСУ. Обобщённая функциональная схема САУ (АСУ). Разомкнутые и замкнутые системы. Принципы автоматического управления и связанные с ними функциональные элементы. Методы автоматического регулирования. Основные принципы действия компонентов автоматики и преимущественные сферы их использования. Основные объекты и предметы автоматизации на автомобилях. Комплексная автоматизация автомобиля.
3) Автоматизация функций сцепления.
   Функции сцепления автомобиля как предмет автоматизации. Средства автоматизации функций сцепления, их преимущества и недостатки. Автома-

тизированные приводы сцеплений, их сфера применения. Автоматические электромагнитные сцепления с ферронаполнителем. Автоматические фрикционные сцепления специальных конструкций. Средства автоматизации фрикционных сцеплений стандартной конструкции. Решение задачи синтеза алгоритма автоматического управления фрикционным сцеплением стандартной конструкции. Автомобильные гидромуфты и их характеристики. Автомобильные гидротрансформаторы, их характеристики и влияние таковых на эксплуатационные свойства автомобилей.

4) Автоматизация изменения передаточного отношения в ступенчатой трансмиссии.

   Изменение передаточного отношения ступенчатой трансмиссии автомобиля как предмет автоматизации. Средства автоматизации изменения передаточного отношения в ступенчатой трансмиссии, их преимущества и недостатки. Автоматические приводы управления вальными коробками передач стандартной конструкции. Автоматические вальные коробки передач специальной конструкции. Автоматические планетарные коробки передач. Обоснование алгоритма выбора моментов автоматического переключения передач. Обоснование алгоритма автоматического управления фрикционными механизмами вальных коробок передач специальной конструкции и автоматических планетарных коробок передач.

5) Автоматизация изменения передаточного отношения в бесступенчатой трансмиссии.

   Изменение передаточного отношения в бесступенчатой трансмиссии автомобиля как предмет автоматизации. Понятия «бесступенчатая передача» и «вариатор». Классификация бесступенчатых передач в трансмиссиях автомобилей, их преимущества и недостатки. Бесступенчатые передачи трения с гибкой связью. Бесступенчатые передачи трения с непосредственным контактом. Гидрообъёмные и электрические бесступенчатые передачи. Обоснование алгоритма автоматического изменения передаточного отношения в бесступенчатой трансмиссии.

6) Автоматизация распределения крутящего момента в трансмиссии.

   Распределение крутящего момента в трансмиссии автомобиля как предмет автоматизации. Классификация средств автоматизации распределения крутящего момента в трансмиссии, их преимущества и недостатки. Механизмы свободного хода и дифференциалы повышенного трения. Фрикционные муфты с автоматическим управлением. Вязкостные муфты.

7) Автоматизация тормозного управления.

   Тормозное управление автомобиля как предмет автоматизации. Автоматическое регулирование зазора в тормозных механизмах. Сервоусилители и автоматизированные приводы тормозных механизмов, сфера их применения. Регуляторы тормозных усилий, обоснование алгоритма распределения тормозных усилий по тормозным механизмам различных осей автомобиля. Антиблокировочные системы, их принцип действия, основные виды, компоновочные схемы и функциональные компоненты. Обоснование алгоритма распределения тормозных усилий по тормозным механизмам различных бортов и осей. Противобуксовочные системы, их функциональные

компоненты. Системы курсовой устойчивости, их функциональные компоненты.

8) Автоматизация подвески.
   Подвеска автомобиля как объект автоматизации. Классификация средств автоматизации упругого, гасящего, стабилизирующего и направляющего компонентов подвески, их преимущества и недостатки. Пневматические упругие компоненты подвески. Амортизаторы с изменяемым проходным сечением дросселирующих отверстий. Амортизаторы с магнитореологической жидкостью. Гидропневматические подвески.
9) Автоматизация рулевого управления.
   Рулевое управление автомобиля как предмет автоматизации. Средства автоматизации рулевого управления, их преимущества и недостатки. Усилители рулевого управления, их основные компоновочные схемы и функциональные компоненты.
10) Автоматизация пневматических колёс.
    Пневматические колёса автомобиля как объект автоматизации. Средства автоматического регулирования давления в шинах.
11) Автоматизация вспомогательного и технологического оборудования.
    Автоматизация отбора мощности для привода технологического оборудования. Автоматизация световых приборов. Автоматизация стеклоочистительного оборудования. Автоматизация климатического оборудования. Навигационное оборудование. Индикационное и сигнальное оборудование автоматических систем автомобиля. Противоугонные системы. Автомобильные бортовые компьютеры. Мобильные приложения связи с автомобилем.

Содержание курса лабораторных работ:

1) Знакомство с модулем «Xcos» свободно распространяемого прикладного программного обеспечения для персональных ЭВМ «Scilab», его возможностями и основными приёмами работы в нём.
2) Реализация математической модели пропорционально-интегрально-дифференциального регулятора и её исследование средствами «Xcos».
3) Реализация математической модели процесса трогания автомобиля, оборудованного автоматически управляемым фрикционным сцеплением, и её исследование средствами «Xcos».

5. Образовательные технологии

Преподавание дисциплины подразумевает проведение наряду с занятиями лекционного типа лабораторных работ.

В рамках первых используются способствующие усвоению курса интерактивные презентации, учебные фильмы, а также наглядные пособия, представляющие собой детали, узлы и агрегаты автоматических систем автомобилей.

Вторые проводятся по мере освоения лекционного курса с целью углубления и конкретизации полученных знаний. При проведении лабораторных работ реализуется ступенчатый подход к выполнению поставленных задач с использованием сквозного обучения. Для проведения лабораторных работ используется свободно распространяемое прикладное программное обеспечение для пер-

сональных ЭВМ «Scilab» (модуль «Xcos»), посредством которого реализуются математические модели для исследования рабочих процессов систем автоматики и автомобилей, ими оборудованных.

Самостоятельная работа обучающихся имеет целью совершенствование знаний и навыков, приобретённых в рамках аудиторных занятий, и предполагает проработку конспекта лекций, литературных источников и подготовку к лабораторным занятиям.

6. Оценочные средства для текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины

Формой текущего контроля над успеваемостью является защита обучающимся лабораторных работ, проводящаяся ведущим курс лабораторных работ преподавателем по результатам выполнения таковых в форме индивидуальных устных опросов.

Формой промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины является экзамен. Промежуточная аттестация проводится по результатам выполнения всех предусмотренных в течение семестра видов учебной работы. Экзаменационный билет состоит из двух вопросов, список которых приведён в приложении 1 к настоящей рабочей программе. Оценка степени достижения обучающимся планируемых результатов обучения дисциплине проводится преподавателем, ведущим лекционные занятия по дисциплине, в ходе устного опроса методом экспертной оценки.

По итогам промежуточной аттестации обучающемуся выставляется одна из следующих оценок: «отлично», «хорошо», «удовлетворительно», «неудовлетворительно». Критерии оценивания по данной шкале, сопоставленные с показателями, сведены в нижеследующую таблицу.

ПК-1 – Способность анализировать состояние и перспективы развития наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и комплексов на их базе.				
Показатель	Критерии оценивания			
	Неудовлетворительно	Удовлетворительно	Хорошо	Отлично
Знание основных объектов автоматизации в современных автомобилях, общих концепций построения соответствующих систем и средств их реализации.	Обучающийся демонстрирует отсутствие знаний или неверные знания об основном перечне современных автомобильных систем автоматики, об их принципах организации и функциональных компонентах.	Обучающийся демонстрирует недостаточные или частично неверные знания об основном перечне современных автомобильных систем автоматики, об их принципах организации и функциональных компонентах. При этом обязательна демонстрация обучающимся обладания базовыми знаниями о наиболее распространённых автоматических системах автомобилей.	Обучающийся демонстрирует достаточно полные знания о перечне современных автомобильных систем автоматики, об их принципах организации и функциональных компонентах. Допущены отдельные ошибки и неточности в изложении материала.	Обучающийся демонстрирует полноту знаний о перечне современных автомобильных систем автоматики, об их принципах организации и функциональных компонентах.
Умение разбираться в назначении, конструкциях и принципах действия вновь появляющихся систем автомобильной автоматики.	Обучающийся не демонстрирует умение производить на базовом уровне анализ конструкций ранее не знакомых ему систем автомобильной автоматики и выдвигать гипотезы об их назначении.	Обучающийся демонстрирует умение производить на базовом уровне анализ конструкций ранее не знакомых ему систем автомобильной автоматики и способность выдвигать гипотезы об их назначении.	Обучающийся демонстрирует умение производить на базовом уровне анализ конструкций ранее не знакомых ему систем автомобильной автоматики и способность делать выводы об их назначении и принципах действия, допуская при этом отдельные ошибки.	Обучающийся демонстрирует умение производить на базовом уровне анализ конструкций ранее не знакомых ему систем автомобильной автоматики и способность делать верные выводы об их назначении и принципах действия.
Владение базовыми навыками по прогнозированию дальнейших тенденций применения автоматики на автомобильном транспорте.	Обучающийся не демонстрирует навыки выдвижения гипотез о возможных путях развития автомобильной автоматики.	Обучающийся демонстрирует навыки к выдвижению гипотез о возможных путях развития автомобильной автоматики, но не проявляет способности к формированию инженерных предложений по совершенствованию существующих систем.	Обучающийся демонстрирует навыки к выдвижению гипотез о возможных путях развития автомобильной автоматики и проявляет способности к формированию инженерных предложений по совершенствованию существующих систем в количественном аспекте.	Обучающийся демонстрирует навыки к выдвижению гипотез о возможных путях развития автомобильной автоматики и проявляет способности к формированию инженерных предложений по совершенствованию существующих систем в количественном и качественном аспектах.

ПСК-1.1 – Способность анализировать состояние и перспективы развития автомобилей и тракторов, их технологического оборудования и комплексов на их базе.				
Показатель	Критерии оценивания			
	Неудовлетворительно	Удовлетворительно	Хорошо	Отлично
Знание основных современных средств решения задач синтеза автоматических систем автомобилей на аппаратном и алгоритмическом уровнях.	Обучающийся демонстрирует отсутствие знаний или неверные знания о принципах действия компонентов автоматики, областях их применения и прикладном программном обеспечении для реализации и исследования математических моделей систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует недостаточные или частично неверные знания о принципах действия компонентов автоматики, областях их применения и прикладном программном обеспечении для реализации и исследования математических моделей автоматических систем. При обязательна демонстрация обучающимся владения базовыми представлениями об означенных предметах.	Обучающийся демонстрирует достаточно полные знания о принципах действия компонентов автоматики, областях их применения и прикладном программном обеспечении для реализации и исследования математических моделей автоматических систем. Допущены отдельные ошибки в экстраполяции знаний на ситуации, выходящие за рамки изученных.	Обучающийся демонстрирует полноту знаний о принципах действия компонентов автоматики, областях их применения и прикладном программном обеспечении для реализации и исследования математических моделей автоматических систем, свободно оперирует этими знаниями.
Умение ориентироваться в современном информационном пространстве фундаментальных и прикладных дисциплин, которые соприкасаются с автоматикой.	Обучающийся не демонстрирует умение определять адекватные возникающим задачам методы синтеза и анализа систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует умение определять множества допустимых решений возникающих задач синтеза и анализа систем автоматики, но не проявляет способности к выбору наиболее рациональных из них.	Обучающийся демонстрирует умение определять адекватные возникающим задачам методы синтеза и анализа систем автоматики, но допускает ошибки в определении наиболее рациональных из них.	Обучающийся демонстрирует умение определять адекватные возникающим задачам методы синтеза и анализа систем автоматики.
Владение вышеупомянутыми средствами и методами прикладных дисциплин для решения конкретных задач автоматизации.	Обучающийся не демонстрирует навыки применения методов синтеза и анализа систем автоматики к решению конкретных задач автоматизации и владение средствами прикладного программного обеспечения для реализации этих методов.	Обучающийся демонстрирует базовые навыки применения методов синтеза и анализа систем автоматики к решению конкретных задач автоматизации, а также владение элементарными приёмами работы с прикладным программным обеспечением для реализации этих методов.	Обучающийся демонстрирует навыки применения методов синтеза и анализа систем автоматики к решению конкретных задач автоматизации, а также владение основными приёмами работы с прикладным программным обеспечением для реализации этих методов, допуская отдельные ошибки в обращении с ним.	Обучающийся демонстрирует навыки применения методов синтеза и анализа систем автоматики к решению конкретных задач автоматизации, а также владение продвинутыми приёмами работы прикладным программным обеспечением для реализации этих методов.

ПСК-1.5 – Способность использовать прикладные программы расчёта узлов, агрегатов и систем автомобилей и тракторов.				
Показатель	Критерии оценивания			
	Неудовлетворительно	Удовлетворительно	Хорошо	Отлично
Знание основных возможностей современного прикладного программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует отсутствие знаний или неверные знания об основных возможностях современного программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует недостаточные или частично неверные знания об основных возможностях современного программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует достаточно полные знания об основных возможностях современного программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики. Допущены отдельные ошибки и неточности в изложении материала.	Обучающийся демонстрирует полноту знаний об основных возможностях современного программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики.
Умение работать с данным программным обеспечением.	Обучающийся не демонстрирует умение работать с программным обеспечением, предназначенным для реализации математических моделей систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует начальные умения работы с программным обеспечением, предназначенным для реализации математических моделей систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует основные умения работы с программным обеспечением, предназначенным для реализации математических моделей систем автоматики, допуская отдельные ошибки в обращении с ним.	Обучающийся демонстрирует продвинутые умения работы с программным обеспечением, предназначенным для реализации математических моделей систем автоматики.
Владение навыками применения реализованного в этом программном обеспечении инструментария при решении конкретных задач автоматизации автомобиля.	Обучающийся не демонстрирует навыки решения конкретных задач автоматизации автомобиля посредством программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует элементарные навыки решения простейших задач посредством программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует навыки решения задач автоматизации автомобиля средней сложности посредством программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики.	Обучающийся демонстрирует навыки решения задач автоматизации автомобиля повышенной сложности посредством программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

Учебно-методическое обеспечение дисциплины составляет следующая рекомендуемая литература:

а) Основная:

1. Автоматические трансмиссии: практикум / А. В. Брусенков, П. П. Беспалько, С. М. Ульянов, Д. Н. Коновалов. – Тамбов: ТГТУ, 2010. – 136 с. [Электронный ресурс]. – Режим доступа: http://window.edu.ru/resource/059/73059/files/brucencov-a.pdf, проверено 14.10.2020.
2. Муромцев Ю. Л., Муромцев Д. Ю. Основы автоматики и системы автоматического управления. Ч. 1: Учеб. пособие. – Тамбов: ТГТУ, 2008. – 96 с. [Электронный ресурс]. – Режим доступа: http://window.edu.ru/resource/109/64109/files/muromcev1-l.pdf, проверено 14.10.2020.
3. Шипилевский Г. Б. Автоматические системы колёсных и гусеничных транспортно-тяговых машин: Учеб. пособие. – М.: МГТУ «МАМИ», 2010. – 80 с. [Электронный ресурс]. – Режим доступа: http://window.edu.ru/resource/717/78717/files/mami_auto111.pdf, проверено 14.10.2020.

б) Дополнительная:

1. Алексеев Е. Р., Чеснокова О. В., Рудченко Е. А. Scilab: Решение инженерных и математических задач. – М.: ALT Linux; БИНОМ. Лаборатория знаний, 2008. – 260 с. [Электронный ресурс]. – Режим доступа: http://window.edu.ru/resource/214/58214/files/ScilabBook.pdf, проверено 14.10.2020.
2. Федотов А. В. Использование методов теории автоматического управления при разработке мехатронных систем: Учеб. пособие. – Омск: ОмГТУ, 2007. – 84 с. [Электронный ресурс]. – Режим доступа: http://window.edu.ru/resource/151/77151/files/Методы ТАУ в мехатронике.pdf, проверено 14.10.2020.

Информационное обеспечение дисциплины составляет используемое в лабораторных работах свободно распространяемое прикладное программное обеспечение для персональных ЭВМ «Scilab» (модуль «Xcos») актуальной версии, предназначенное для компьютерной реализации математических моделей их исследования и визуализации полученных результатов (официальный адрес в глобальной информационно-телекоммуникационной компьютерной сети «Internet»: http://www.scilab.org, проверено 14.10.2020). Кроме того в состав информационного обеспечения дисциплины входят следующие, представленные для свободного доступа в глобальной информационно-телекоммуникационной компьютерной сети «Internet» электронные ресурсы:

1. «Микропроцессорные системы управления в робототехнике и мехатронике» (режим доступа: http://bigor.bmstu.ru/?cnt/?doc=MPSU/base.cou, проверено 14.10.2020).
2. «Теория систем автоматического регулирования» (режим доступа: http://model.exponenta.ru/lectures/index.htm, проверено 14.10.2020).

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Лекционные занятия проводятся в аудиториях Н-203, Н-205, Н-221, Н-416, оборудованных помимо традиционных средств обеспечения учебного процесса техническими средствами для демонстрации интерактивных презентаций и учебных фильмов (системным блоком с необходимыми периферийными устройствами, активными динамиками, мультимедиа-проектором, экраном). Демонстрация наглядных пособий производится в специализированных лабораторных аудиториях Н-215, Н-219, Н-220.

Лабораторные занятия проводятся в специализированных аудиториях В-206 и Н-206, оборудованных помимо традиционных средств обеспечения учебного процесса компьютеризированными рабочими местами с необходимым системным и прикладным программным обеспечением, активными динамиками, мультимедиа-проектором и экраном.

Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Московский политехнический университет» («Московский политех»)

Специальность – 23.05.01 «Наземные транспортно-технологические средства»
Специализация – «Автомобили и тракторы»
Форма обучения – заочная
Вид профессиональной деятельности – в соответствии с ФГОС ВО

Кафедра «Наземные транспортные средства»

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ
по дисциплине
«Автоматические системы автомобиля»

Состав:
1. Паспорт фонда оценочных средств.
2. Описание оценочных средств: вопросы к экзамену.

Составитель – к. т. н. Есаков А. Е.

Москва
2020 г.

Показатели уровня сформированности компетенций

Формируемые и демонстрируемые обучающимся компетенции		Перечень компонентов	Технологии формирования компетенций	Формы оценочных средств	Уровни освоения компетенций
Код	Формулировка				
ПК-1	Способность анализировать состояние и перспективы развития наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и комплексов на их базе.	*Знание* основных объектов автоматизации в современных автомобилях, общих концепций построения соответствующих систем и средств их реализации. *Умение* разбираться в назначении, конструкциях и принципах действия вновь появляющихся систем автомобильной автоматики. *Владение* базовыми навыками по прогнозированию дальнейших тенденций применения автоматики на автомобильном транспорте.	Лекции. Самостоятельная работа.	Устный опрос.	*Базовый уровень:* воспроизведение полученных знаний в ходе промежуточной аттестации. *Повышенный уровень:* применение полученных знаний и навыков к ситуациям, выходящих за рамки рассмотренных на аудиторных занятиях.
ПСК-1.1	Способность решать задачи профессиональной деятельности на основе информационной и библиографической культуры с применением информационно-коммуникационных технологий и с учётом основных требований информационной безопасности.	*Знание* основных современных средств решения задач синтеза автоматических систем автомобилей на аппаратном и алгоритмическом уровнях. *Умение* ориентироваться в современном информационном пространстве фундаментальных и прикладных дисциплин, которые соприкасаются с автоматикой. *Владени*е вышеупомянутыми средствами и методами прикладных дисциплин для решения конкретных задач автоматизации.	Лекции. Лабораторные работы. Самостоятельная работа.	Устный опрос.	*Базовый уровень:* воспроизведение полученных знаний и навыков в ходе промежуточной аттестации. *Повышенный уровень:* применение полученных знаний и навыков к ситуациям, выходящих за рамки рассмотренных на аудиторных занятиях.

Формируемые и демонстрируемые обучающимся компетенции		Перечень компонентов	Технологии формирования компетенций	Формы оценочных средств	Уровни освоения компетенций
Код	Формулировка				
ПСК-1.5	Способность использовать прикладные программы расчёта узлов, агрегатов и систем автомобилей и тракторов.	*Знание* основных возможностей современного прикладного программного обеспечения, предназначенного для реализации математических моделей систем автоматики. *Умение* работать с данным программным обеспечением. *Владение* навыками применения реализованного в этом программном обеспечении инструментария при решении конкретных задач автоматизации автомобиля.	Лабораторные работы. Самостоятельная работа.	Устный опрос.	*Базовый уровень:* воспроизведение полученных знаний в ходе промежуточной аттестации. *Повышенный уровень:* применение полученных знаний и навыков к ситуациям, выходящих за рамки рассмотренных на аудиторных занятиях.

Вопросы к экзамену:

1) Понятие управления. Классификация управления по степени автоматизации и по характеру требуемого изменения управляемой величины.
2) Понятия процесса, алгоритма и критерия качества управления.
3) Этапы решения задач автоматизации. Этапы постановки задач синтеза процессов и алгоритма управления.
4) Математическое моделирование как метод решения задач автоматизации. Средства реализации математических моделей.
5) Прикладное программное обеспечение «Scilab» и его программный модуль «Xcos» как средства реализации математических моделей систем автоматики.
6) Смысл структурных (функциональных, алгоритмических, конструктивных) схем САУ (АСУ). Обобщённая функциональная схема САУ (АСУ).
7) Основные принципы действия компонентов автоматики.
8) Предпосылки автоматизации агрегатов и систем автомобилей. Основные предметы и объекты автоматизации.
9) Функции сцепления как предмет автоматизации. Классификация средств автоматизации функций сцепления.
10) Устройство, принцип действия, преимущества и недостатки центробежных сцеплений.
11) Устройство, принцип действия, преимущества и недостатки электромагнитных сцеплений с ферронаполнителем.
12) Устройство, принцип действия, преимущества и недостатки автомобильных гидромуфт.
13) Устройство, принцип действия, преимущества и недостатки автомобильных гидротрансформаторов. Конструктивные и функциональные особенности комплексных гидротрансформаторов.
14) Условная развёртка круга циркуляции рабочей жидкости в полости обычного и комплексного гидротрансформаторов.
15) Уравнения крутящих моментов на колёсах гидротрансформатора.
16) Безразмерные и нагружающие характеристики обычного и комплексного гидротрансформаторов.
17) Типы прозрачности гидротрансформаторов и их влияние на эксплуатационные свойства автомобиля.
18) Изменение передаточного отношения трансмиссии как предмет автоматизации. Классификация средств автоматизации изменения передаточного отношения трансмиссии.
19) Устройство, принцип действия, преимущества и недостатки автоматических гидромеханических трансмиссий.
20) Обоснование алгоритма выбора момента переключения передач по критерию обеспечения наилучших тягово-скоростных свойств автомобиля.
21) Концепция алгоритма управления усилиями прижатия во фрикционных элементах автоматических ступенчатых трансмиссий в процессе переключения передач и её обоснование.
22) Устройство, принцип действия, преимущества и недостатки автоматических фрикционных вариаторов.

23) Концепция, область применения преимущества и недостатки автоматических гидрообъёмных и электрических трансмиссий. Оценка основных эксплуатационных свойств машины с гидрообъёмной трансмиссией.
24) Концепция алгоритма управления изменением передаточного отношения в бесступенчатой трансмиссии.
25) Распределение крутящего момента в трансмиссии как предмет автоматизации. Классификация средств автоматизации распределения крутящего момента.
26) Концепция построения автоматических систем принудительной автоматической блокировки дифференциалов.
27) Устройство, принцип действия, преимущества и недостатки вискомуфт.
28) Тормозное управление как предмет автоматизации. Основные системы автоматики в тормозном управлении.
29) Назначение и концепция построения регуляторов тормозных усилий.
30) Назначение, концепция построения и принцип действия АБС. Основные компоновочные схемы АБС.
31) Назначение, концепция построения и принцип действия ПБС. Связь ПБС с другими автоматическими системами автомобиля
32) Назначение, концепция построения и принцип действия систем курсовой устойчивости. Связь систем курсовой устойчивости с другими автоматическими системами автомобиля.
33) Подвеска как объект автоматизации. Классификация средств автоматизации компонентов подвески.
34) Устройство и принцип действия средств автоматизации упругих и гасящих элементов подвески.
35) Рулевое управление как предмет автоматизации. Классификация средств автоматизации рулевого управления, их преимущества и недостатки.
36) Пневматические колёса как объект автоматизации. Концепция построения системы автоматического управления пневматическими колёсами.
37) Вспомогательное оборудование автомобиля как объект автоматизации. Автоматизация световых приборов и стеклоочистительного оборудования.
38) Технологическое оборудование автомобиля как объект автоматизации. Автоматизация отбора мощности.
39) Климатическое и навигационное оборудование автомобилей.
40) Индикационное и сигнальное оборудование автоматических систем автомобиля.
41) Противоугонные системы. Мобильные приложения связи с автомобилем.
42) Автомобильные бортовые компьютеры.

Приложение 2

Структура и содержание дисциплины «Автоматические системы автомобиля»
специальности 23.05.01 «Наземные транспортно-технологические средства» (специализация «Автомобили и тракторы», заочная форма обучения)

Раздел	Семестр	Неделя семестра	Трудоёмкость учебной работы по видам, академические часы					Виды самостоятельной работы обучающегося				Формы аттестации	
			Л	ПЗ / С	ЛР	СРС	КСР	КП	РГР	Р	КР	З	Э
1) Введение в дисциплину	11	1	2	0	0	4	0	—	—	—	—	—	+
2) Базовые понятия автоматики	11	1	4	0	4	14	0						
3) Автоматизация функций сцепления	11	1	2	0	6	12	0						
4) Автоматизация изменения передаточного отношения в ступенчатой трансмиссии	11	—	0	0	0	16	0						
5) Автоматизация изменения передаточного отношения в бесступенчатой трансмиссии	11	—	0	0	0	16	0						
6) Автоматизация распределения крутящего момента в трансмиссии	11	—	0	0	0	10	0						
7) Автоматизация тормозного управления	11	—	0	0	0	16	0						
8) Автоматизация подвески	11	—	0	0	0	16	0						
9) Автоматизация рулевого управления	11	—	0	0	0	8	0						
10) Автоматизация пневматических колёс	11	—	0	0	0	6	0						
11) Автоматизация технологического и вспомогательного оборудования	11	—	0	0	0	8	0						
Итого		1	8	0	10	126	0	—	—	—	—	—	+

Л – лекции; ПЗ / С – практические занятия или семинары; ЛР – лабораторные работы; СРС – самостоятельная работа обучающегося; КСР – контроль самостоятельной работы; КП – курсовой проект; РГР – расчётно-графическая работа; Р – реферат; КР – курсовая работа; З – зачёт; Э – экзамен.

/