

**БЮДЖЕТНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ  
ХАНТЫ-МАНСИЙСКОГО АВТОНОМНОГО ОКРУГА - ЮГРЫ  
«Сургутский государственный университет»**



**ПРОГРАММА ВСТУПИТЕЛЬНОГО ИСПЫТАНИЯ**

**направление подготовки  
27.04.04 «УПРАВЛЕНИЕ В ТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ»  
(магистерская программа «Управление и информатика в технических системах»)**

**форма обучения  
очная**

## Содержание

Общие положения .....	3
1. Перечень тем для подготовки к вступительному испытанию .....	3
2. Примерный перечень вопросов для подготовки к вступительному испытанию .....	8
3. Демонстрационная версия экзаменационного задания.....	10
Список рекомендуемой литературы .....	17

## Общие положения

В ходе вступительного испытания предполагается оценивание уровня поступающих по следующим критериям:

- понимание сущности тестового задания;
- умение использовать научную и специальную терминологию;
- способность иллюстрировать ответ на теоретический вопрос практическими примерами.

### 1. Перечень тем для подготовки к вступительному испытанию

#### Раздел I. Теория автоматического управления

##### Тема 1. Принципы управления и классификация систем управления

Основные понятия теории управления. Задачи теории управления. Принципы автоматического управления. Классификация автоматических систем управления.

##### Тема 2. Модели линейных систем управлений

Линеаризация моделей системы. Модели состояния системы. Модель типа «вход-выход» описание систем управления передаточными функциями, принцип суперпозиции. Графическое представление систем управления: операторно-структурные схемы и сигнальные графы. Правила преобразования операторно-структурных схем. Описание СУ временными характеристиками. Описание систем управления частотными характеристиками.

##### Тема 3. Анализ основных свойств линейных систем управления

Понятие устойчивости СУ. Алгебраические критерии устойчивости Раussa и Гурвица. Частотные критерии устойчивости Михайлова и Найквиста. Чувствительность СУ и ее оценка. Управляемость и наблюдаемость в СУ. Качество переходных процессов в линейных СУ. Показатели качества процесса регулирования. Статическая ошибка регулирования в системах стабилизации. Динамическая ошибка в системах регулирования.

##### Тема 4. Нелинейные системы управления

Типовые нелинейности и методы линеаризации нелинейных моделей. Метод переменных состояний системы и его использования для анализа линейных и нелинейных СУ. Исследование периодических режимов методом гармонического баланса. Орбитальная устойчивость. Автоколебания. Фазовые портреты нелинейных систем. Частотный метод исследования абсолютной устойчивости нелинейной СУ. Метод функций Ляпунова. Абсолютная устойчивость. Распространения критерия Попова на случай нейтральной либо неустойчивой части нелинейной СУ. Критерий устойчивости Цыпкина.

##### Тема 5. Линейные дискретные системы управления

Теорема Котельникова–Шеннона и ее использование для определения периода квантования импульсного элемента. Математическое описание импульсных СУ с использованием дискретного преобразования Лапласа и Z-преобразования. Передаточные функции импульсных СУ. Оценка устойчивости импульсных систем корневым методом и частотными критериями устойчивости. Решетчатая функция выходного сигнала импульсной СУ и использование ее для оценки показателей качества.

##### Тема 6. Синтез систем автоматического управления

Синтез линейных непрерывных систем в частотной области. Методы последовательной и параллельной коррекции. Типовые регуляторы. Синтез последовательно - подчиненных регуляторов. Синтез линейных непрерывных систем во временной области. Методы аналитического конструирования регуляторов. Синтез линейного оптимального регулятора. Наблюдатели состояния линейной системы. Синтез замкнутой системы с наблюдателем состояния. Синтез цифровых систем управления. Синтез с последовательно полюсов. Цифровые наблюдатели состояния системы. Синтез стохастических систем управления. Задача синтеза систем управления при случайных входных воздействиях. Синтез управления с минимальной дисперсией ошибки. Оптимальная стохастическая фильтрация. Фильтры Калмана. Параметрическая идентификация.

##### Тема 7. Оптимальные системы управления

Системы автоматического управления, оптимальные по заданному критерию.

Вариационные методы оптимального управления. Процедура принципа максимума Понтрягина. Метод динамического программирования Беллмана. Системы, оптимальные по квадратичному критерию. Системы оптимальные по быстродействию. Субоптимальные системы и системы с переменной структурой.

Тема 8. Адаптивные системы управления

Структура и типы адаптивных систем управления. Общая постановка задачи адаптивного управления. Общая характеристика методов синтеза адаптивных систем управления. Алгоритм адаптивного управления линейным объектам 1-го порядка. Адаптивное управление по состоянию линейным объектом. Адаптивное управление по состоянию нелинейным объектом. Адаптивное управление и робастность. Адаптивное управление с идентификатором.

Раздел II. Вычислительные машины, системы и сети

Тема 1. Принципы построения вычислительных машин (ВМ)

Модели вычислений, многоуровневая организация вычислительных процессов, аппаратные и программные средства, классификация, назначение; понятия о функциональной, структурной организации и архитектуре ВМ; основные характеристики ВМ, методы оценки; влияние технологии производства интегральных схем на архитектуру и характеристики, классификация ВМ, система памяти, средства реализации, иерархическая организация, характеристики. Структура МП систем. Классификация МП систем.

Тема 2. Архитектура микропроцессоров

Архитектурные методы повышения производительности, процессоры, устройства; организация управления, производительность процессора, методы оценки, архитектурные способы повышения производительности, современные микропроцессоры, тенденции развития; микроконтроллеры. Микропроцессорные комплекты серий 580 и 1810 с архитектурой INTEL, микроконтроллеры. Принципы построения блоков центрального процессора. Организация памяти.

Тема 3. Система команд процессора K580BM80

Режимы адресации. Типы команд. Выполнение команд. Машинные такты, машинные циклы.

Тема 4. Программное обеспечение микропроцессорных устройств

Принципы организации и проектирования программ. Иерархия программ. Системное, тестовое и прикладное программное обеспечение. Реализация функций контроля и управления.

Тема 5. Организация информационного обмена в вычислительных системах

Тенденции развития; типы и основные принципы построения периферийных устройств. организация ввода-вывода, прерывания, персональные компьютеры; принцип открытой архитектуры; шины, влияние на производительность, системный контроллер и контроллер шин. организация внутримашинных обменов.

Типовые принципы организации и подключения БИС периферийных устройств к МП системе. Прямой доступ к памяти. Система прерываний в микропроцессорах. Аппаратные и программные прерывания. Подпрограммы обслуживания прерываний. Вложенные прерывания. Контроллер приоритетных прерываний.

Раздел III. Информационное обеспечение систем управления

Тема 1. Эволюция информационных систем

Требования, предъявляемые к современным информационным системам. Адекватность информационной модели деятельности предприятия, быстродействие, надежность, безопасность, платформенная независимость, интероперабельность, поддержка унаследованных систем, реинжиниринг, удобный пользовательский интерфейс.

Тема 2. Основные направления развития информационных систем

Системы бизнес-анализа. Автоматизированные системы расчетов. Интеграция с системами производственно-технологического управления. Интеграция с САПР для промышленных предприятий. Управление качеством. Технологии Интернет/интранет.

Тема 3. Архитектура и основные функции СУБД

Архитектура СУБД. Функции СУБД. Управление данными во внешней памяти. Управление буферами оперативной памяти. Управление транзакциями. Журнализация транзакций. Поддержка языков баз данных.

Эволюция СУБД. Базы данных для больших ЭВМ и мини-ЭВМ. Базы данных для персональных компьютеров. СУБД по технологии клиент-сервер.

Модели данных. Иерархическая модель данных. Сетевая модель данных. Реляционная модель данных.

Тема 4. Реляционная модель данных

Основные понятия реляционной модели данных. Множества и отношения. Свойства отношений. Связи между отношениями, первичные и внешние ключи. Ограничения целостности баз данных. Целостность сущностей. Целостность внешних ключей. Операции реляционной алгебры. Теоретико-множественные операторы. Специальные реляционные операторы.

Тема 5. Язык SQL

Структура SQL. Оператор выбора SELECT. Синтаксис оператора SELECT. Примеры SQL-запросов. Применение агрегатных функций. Операции группировки. Вложенные запросы. Внешние условные соединения.

Тема 6. Проектирование баз данных на основе принципов нормализации

Этапы жизненного цикла и этапы проектирования БД. Системный анализ предметной области. Примеры описания предметной области. Мифологическое проектирование. Даталогическое проектирование.

Тема 7. Нормальные формы отношений

Первая нормальная форма (1НФ). Вторая нормальная форма (2НФ). Третья нормальная форма (3 НФ). Нормальная форма Бойса-Кодда (НФБК). Четвертая нормальная форма (4 НФ). Пятая нормальная форма (5 НФ). Инфологическое моделирование. Модель «сущность - связь» (ER-модель). Основные понятие ER-модели. Переход к реляционной модели данных.

Тема 8. Распределенная обработка данных

Архитектура «Клиент-сервер» в технологии баз данных. Модель файлового сервера. Модель удаленного доступа к данным. Модель активного сервера баз данных. Модель сервера приложений.

Раздел IV. Технология разработки программного обеспечения

Тема 1. Развитие технологий программирования

Программное обеспечение (ПО). Жизненный цикл (ЖЦ) ПО. Модели ЖЦ ПО. Стадии создания ПО. Критерии качества ПО. Надежность ПО.

Тема 2. Промышленные технологии разработки ПО

CASE-технологии. Технологии RAD. Коллективная разработка ПО. Технология XP. CASE-и RAD-средства разработки ПО.

Тема 3. Среда визуального программирования Borland C++ Builder

Структура и основные элементы интегрированной среды. Технология визуального программирования и непосредственной манипуляции объектами. Типы проектов. Технология разработки приложений. Автоматизация проектирования. Автоматическая генерация программного кода. Использование ресурсов при автоматическом создании объектов. Основные представители библиотеки визуальных компонентов (VCL).

Тема 4. Объектно-ориентированный анализ и проектирование ПО

Унифицированный язык моделирования UML. Варианты использования. Паттерны проектирования как средство повышения эффективности проектирования.

Тема 5. Разработка компонентов приложений

Разработка компонентов приложений. Динамические библиотеки. Принцип функционирования. Создание динамических библиотек. Экспортирование функций и классов. Раннее и позднее связывание. Технология надстроек (plug-in и add-on).

Тема 6. Компонентная модель

Расширения языка C++ для поддержки компонентной модели. Визуальные компоненты.

Иерархия классов VCL. Управляющие и не управляющие компоненты. Оконные компоненты. Обработка сообщений и событий. Создание, отладка и инсталляция компонентов.

Тема 7. Проектирование специализированного интерфейса

Консольные приложения. Особенности. Обработка графики в приложениях. Объекты графической подсистемы. Формирование произвольных графических изображений. Формирование графического изображения компонентом.

Тема 8. Разработка документации

Документация пользователя. Документация программиста. Разработка справочной системы.

Раздел V. Технические средства автоматизации и управления

Тема 1. Государственная система промышленных приборов и средств автоматизации (ГСП)

Общие принципы построения ГСП. Содержание принципов ограниченной номенклатуры, информационной, энергетической, конструктивной, метрологической и эксплуатационной совместимости между изделиями ГСП. Состав приборов электрической, пневматической и гидравлической ветвей. Типовые конструкции и унифицированные сигналы ГСП.

Тема 2. Приборы и преобразователи, используемые для измерения давления

Классификация средств измерения давления по виду измеряемого давления и принципу действия. Жидкостные средства измерения давления с гидростатическим уравниванием. Деформационные приборы. Деформационные измерительные преобразователи давления на основе прямого преобразования.

Технические характеристики и области применения тензорезисторных, пьезоэлектрических и емкостных преобразователей давления. Номенклатура и технические характеристики приборов, выпускаемых и подготавливаемых к выпуску АО «Манотомь», г.Томск и АО «Метран» г.Челябинск.

Тема 3. Технические средства измерения температуры

Классификация средств измерения температуры. Принципы действия и конструкции газовых и жидкостных манометрических термометров. Манометрические показывающие и сигнализирующие приборы. Технические характеристики, области применения.

Термоэлектрические термометры. Основное уравнение термоэлектрического преобразователя (ТЭП). Схемы включения измерительных приборов в цепь ТЭП. Поправки на температуру свободных концов ТЭП. Термостатирование свободных концов ТЭП. Характеристики термоэлектрических преобразователей стандартных градуировок. Конструкции ТЭП и защитных гильз. Средства измерения сигналов ТЭП. Компенсационный метод измерения ЭДС. Измерительная схема автоматического потенциометра. Автоматическое введение поправки по температуре свободных концов ТЭП. Нормирующие преобразователи. Примеры, технические характеристики и области применения ТЭП и нормирующих преобразователей. Термопреобразователи сопротивления, Области применения платиновых и медных термометров сопротивления. Технические характеристики термометров сопротивления. Средства измерений, работающие в комплекте с термопреобразователями сопротивления. Уравновешенные и неуравновешенные, логометры. Двухпроводные и четырехпроводные схемы подключения термометров сопротивления. Технические характеристики промышленных нормирующих преобразователей, выпускаемых в г.Челябинске, Омске. Пирометры излучения. Оптические пирометры, фотоэлектрические пирометры, радиационные пирометры. Типы и технические характеристики промышленных пирометров.

Тема 4. Технические средства измерения и расхода жидкости, газа и пара

Классификация средств измерения расхода. Принципы действия, типы и характеристики объемных и скоростных счетчиков (СТВ-65, СТТВ-80, ВСКМ-25, СТВГ, СТВГД). Расходомеры переменного перепада давления. Достоинства дроссельного принципа измерения расхода, уравнение расхода.

Схемы стандартных сужающих устройств. Основные сведения о выборе сужающих устройств. Погрешность измерения расхода по принципу переменного перепада.

Расходы обтекания. Примеры и технические характеристики расходомеров обтекания. Ультразвуковые измерители расхода. Расходомеры переменного уровня. Электромагнитные и тепловые расходомеры. Примеры промышленных расходомеров.

#### Тема 5. Технические средства измерения уровня

Классификация уровнемеров. Визуальные средства измерения уровня. Поплавковые уровнемеры. Буйковые средства измерения уровня. Гидростатические уровнемеры. Емкостные уровнемеры. Кондуктометрические сигнализаторы уровня. Акустические уровнемеры. Индуктивные уровнемеры, радиоволновые уровнемеры. Типы и технические характеристики промышленных уровнемеров (РОС, ДУЕ, ЭХО, ЗОНД, РУП).

#### Тема 6. Средства измерения физико-химических свойств жидкости и газа

Средства измерения плотности жидкостей и газов. Гидростатические, весовые, радиоизотопные плотномеры. Средства измерения вязкости. Вибрационные, капиллярные, шариковые вискозиметры.

#### Тема 7. Средства измерения концентрации

Классификация средств измерения концентрации. Теоретические основы анализа состава бинарных и псевдобинарных смесей жидкостей и газов.

Термокондуктометрические и диффузионные газоанализаторы. Магнитные газоанализаторы. Термохимические и электрокондуктометрические анализаторы. Абсорбционные ультрафиолетовые и инфракрасные анализаторы.

Многопараметрические методы и средства автоматического анализа состава (хроматографы). Контроль загрязнённости окружающей среды.

#### Тема 8. Метрологическое обеспечение средств измерения (образцовые приборы и методики)

Регулировки, градуировки и поверки средств измерений. Метрологическое обеспечение средств измерений давления, температуры, уровня, качества, концентрации и состава.

#### Тема 9. Устройства отображения информации, сигнализации и защиты

Назначение и классификация устройств отображения информации. Аналоговые, цифровые, показывающие регистрирующие вторичные приборы. Милливольтметры и логометры. Автоматические приборы следящего уравнивания серий КП1, КС1, КПМ140, КС2, РП160, КС3, ДИСУ-250, КС4, А100, А500, А600. Приборы с дифференциально - трансформаторной схемой. Узкопрофильные приборы. Цифровые показывающие приборы. Цифровые приборы, устройства цифровой индикации. Приборы сигнализации защиты.

#### Тема 10. Исполнительные устройства

Состав исполнительного устройства. Характеристики исполнительных устройств. Ходовая и конструктивная характеристика, условий, действительный и приведенный ход. Пропускная способность.

Классификация исполнительных устройств. Общие признаки классификации. Классификация по виду вспомогательной энергии, конструкции регулирующего органа, функциональному назначению, виду пропускной характеристики, характеру воздействия при отключении энергии, защищенности от воздействия окружающей среды.

Классификация ИУ по особенностям регулирующего органа. Регулирующие органы для больших, средних и малых расходов, низкого и высокого давления. Заслончатые, односедельные, двухседельные, трехходовые, диафрагмовые и шаровые регулирующие органы.

Классификация исполнительных механизмов (ИМ) по виду используемой энергии, характеру движения выходного звена и виду чувствительного элемента, преобразующую энергию командного сигнала в перемещение. Прямоходные и поворотные ИМ, мембранные, поршневые, сильфонные и лопастные ИМ. Пружинные и беспружинные ИМ.

Конструкция, характеристики и области применения мембранных, поршневых и электродвигательных ИМ.

Показатели качества работы электродвигательных ИМ. Тиристорные устройства бесконтактного управления.

Промышленные исполнительные устройства (ИУ). Конструкция и технические

характеристики плунжерных исполнительных устройств. Односедельные и двухседельные устройства. Область применения, конструкция и технические характеристики шланговых и диафрагмовых ИУ. Бесплунжерные исполнительные устройства. Область применения, конструкция и технические характеристики шланговых и диафрагмовых ИУ. Поворотные ИУ. Шаровые и заслоночные ИУ. Дополнительные блоки. Позиционеры, усилители мощности, дублёры. Инженерные методики выбора исполнительных устройств. Учет перепада давлений при выборе ИУ. Определение условной пропускной способности и условного перехода.

Тема 11. Технические средства обработки, хранения информации и выдачи командных воздействий.

Программируемые промышленные контроллеры P130, P131, ADAMS500, PC140. Назначение. Общие технические характеристики. Состав контроллера P130. Виртуальная структура контроллера P130. Язык технологического программирования с пульта. Связь контроллера по сети «Транзит». Решение задач управления с помощью микроконтроллера P130. Особенности микроконтроллеров P131, ADAMS500 P141. Программирование контроллеров ADAMS и PC в среде Ultralogic.

2. Примерный перечень вопросов для подготовки к вступительному испытанию

1 Математическое описание объектов управления: пространство состояний, передаточные функции, структурные схемы.

2 Основные задачи теории управления: стабилизация, слежение, программное управление, оптимальное управление, экстремальное регулирование.

3 Классификация систем управления. Автоматические и автоматизированные системы управления (АСУ) технологическими процессами (ТП) и производствами.

4 Основные подходы к анализу и синтезу автоматических и автоматизированных управляемых систем.

5 Структуры систем управления: разомкнутые системы, системы с обратной связью, комбинированные системы.

6 Динамические и статические характеристики систем управления: переходная и весовая функции и их взаимосвязь, частотные характеристики.

7 Типовые динамические звенья и их характеристики.

8 Понятие об устойчивости систем управления. Устойчивость по Ляпунову, асимптотическая, экспоненциальная устойчивость.

9 Устойчивость линейных стационарных систем.

10 Критерии Ляпунова, Льенара—Шипара, Гурвица, Михайлова.

11 Устойчивость линейных нестационарных систем.

12 Устойчивость линейных систем с обратной связью: критерий Найквиста.

13 Методы синтеза обратной связи.

14 Управляемость, наблюдаемость, стабилизируемость. Канонические формы

15 Линейная стабилизация. Стабилизация по состоянию, по выходу. Наблюдатели состояния.

16 Качество процессов управления в линейных динамических системах. Показатели качества переходных процессов.

17 Методы оценки качества.

18 Коррекция систем управления.

19 Управление при действии возмущений.

20 Различные типы возмущений: операторные, координатные.

21 Инвариантные системы.

22 Следящие системы.

23 Стабилизация регулятором переменной структуры: скалярные и векторные скольльзящие режимы.

24 Абсолютная устойчивость.

25 Геометрические и частотные критерии абсолютной устойчивости.

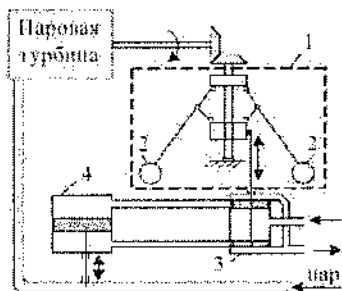


- 26 Абсолютная стабилизация.
- 27 Адаптивные системы стабилизации: метод скоростного градиента, метод целевых неравенств.
- 28 Управление в условиях неопределенности.
- 29 Аналитическое конструирование.
- 30 Идентификация динамических систем.
- 31 Экстремальные регуляторы – самооптимизация.
- 32 Классификация дискретных систем автоматического управления.
- 33 Дискретные системы управления.
- 34 Описание импульсного элемента.
- 35 Импульсная характеристика приведенной непрерывной части.
- 36 Замкнутые системы.
- 37 Конечно-разностные уравнения.
- 38 Дискретное преобразование Фурье. Z-преобразование. решетчатых функций и его свойства.
- 39 Передаточная, переходная и весовая функции импульсной системы.
- 40 Стандарты на обмен данными между подсистемами АСУ.
- 41 Принципы построения вычислительных машин (ВМ)
- 42 Структура МП систем. Классификация МП систем.
- 43 Архитектура микропроцессоров
- 44 Принципы построения блоков центрального процессора. Организация памяти.
- 45 Программное обеспечение микропроцессорных устройств.
- 46 Принципы организации и проектирования программ. И
- 47 Иерархия программ. Системное, тестовое и прикладное программное обеспечение.
- 48 Организация информационного обмена в вычислительных системах.
- 49 Прямой доступ к памяти.
- 50 Система прерываний в микропроцессорах. Аппаратные и программные прерывания.
- 51 Подпрограммы обслуживания прерываний. Вложенные прерывания.
- 52 Контроллер приоритетных прерываний.
- 53 Требования, предъявляемые к современным информационным системам.
- 54 Системы бизнес-анализа.
- 55 Архитектура СУБД.
- 56 Функции СУБД.
- 57 Управление данными во внешней памяти. Управление буферами оперативной памяти.
- 58 Управление транзакциями. Журнализация транзакций. Поддержка языков баз данных.
- 59 Эволюция СУБД. Базы данных для больших ЭВМ и мини-ЭВМ.
- 60 Базы данных для персональных компьютеров.
- 61 СУБД по технологии клиент-сервер.
- 62 Модели данных. Иерархическая модель данных. Сетевая модель данных.
- 63 Основные понятия реляционной модели данных. Множества и отношения. Свойства отношений.
- 64 Связи между отношениями, первичные и внешние ключи.
- 65 Ограничения целостности баз данных. Целостность сущностей. Целостность внешних ключей.
- 66 Операции реляционной алгебры. Теоретико-множественные операторы. Специальные реляционные операторы.
- 67 Структура SQL. Оператор выбора SELECT. Синтаксис оператора SELECT.
- 68 Применение агрегатных функций. Операции группировки.
- 69 Вложенные запросы. Внешние условные соединения.
- 70 Этапы жизненного цикла и этапы проектирования БД.

- 71 Инфологическое проектирование.
- 72 Модель «сущность - связь» (ER-модель). Основные понятие ER-модели.
- 73 Даталогическое проектирование:
- 74 Архитектура «Клиент-сервер» в технологии баз данных.
- 75 Модель файлового сервера.
- 76 Модель удаленного доступа к данным.
- 77 Модель активного сервера баз данных. Модель сервера приложений.
- 78 Жизненный цикл (ЖЦ) ПО. Модели ЖЦ ПО. Стадии создания ПО. Критерии качества ПО. Надёжность ПО.
- 79 CASE-технологии. Технологии RAD.
- 80 Коллективная разработка ПО.
- 81 CASE- и RAD-средства разработки ПО.
- 82 Структура и основные элементы интегрированной среды.
- 83 Технология визуального программирования и непосредственной манипуляции объектами.
- 84 Типы проектов.
- 85 Технология разработки приложений.
- 86 Автоматическая генерация программного кода.
- 87 Основные представители библиотеки визуальных компонентов (VCL).
- 88 Унифицированный язык моделирования UML.
- 89 Общие принципы построения ГСП.
- 90 Принципы создания АСУ.
- 91 АСУ технологическими процессами (ТП).
- 92 Классификация АСУ ТП по архитектуре.
- 93 Классификация АС по сфере деятельности.
- 94 Алгоритмическое обеспечение АСУ ТП.
- 95 Уровни взаимодействий систем управления.
- 96 Административный уровень систем управления.
- 97 Операторский уровень систем управления.
- 98 Технологический уровень систем управления.
- 99 Виды обеспечения проекта АСУ ТП.
- 100 Стадии и этапы проектирования.
- 101 Формирование и содержание технического задания.
- 102 Задачи управления ТП.
- 103 Язык функциональных блоков.
- 104 Сетевые операционные системы реального времени.
- 105 Организация процессов реального времени.
- 106 Промышленные сети.
- 107 Системные интерфейсы промышленных компьютеров.
- 108 Технические средства измерения температуры.
- 109 Технические средства обработки, хранение информации и выдачи командных воздействий.

### 3. Демонстрационная версия экзаменационного задания

1. Выберите один правильный ответ из предложенных. Какой принцип управления использован для автоматической стабилизации скорости вращения паровой турбины в САУ, приведенной на рисунке и имеющий в своем составе центробежный регулятор скорости. 1 с шарами 2, золотник 3 и гидроцилиндр:



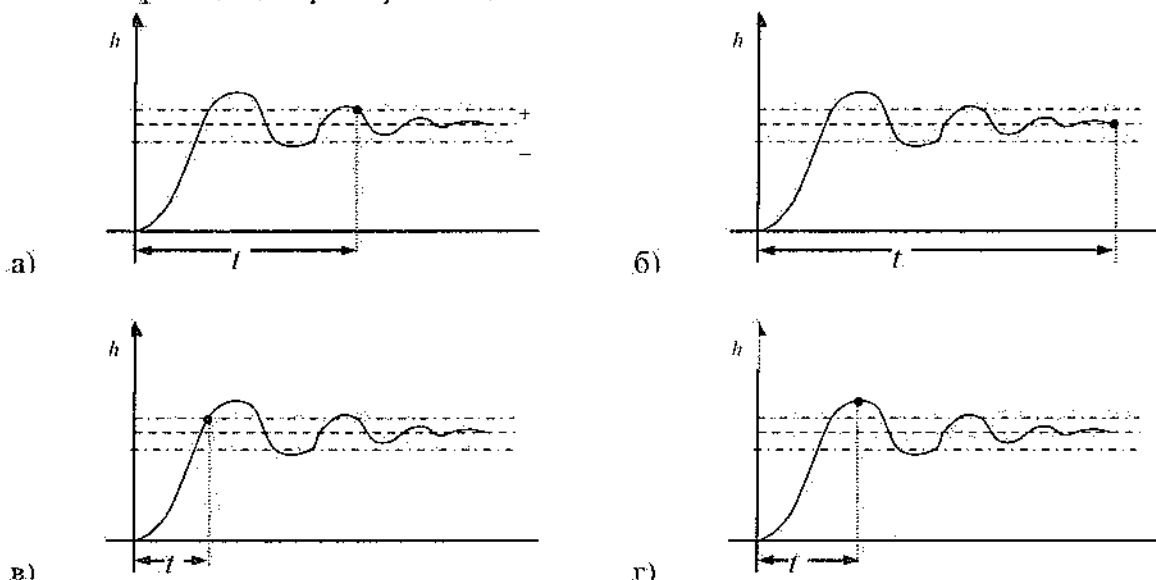
- а) жесткое управление;
- б) управление по отклонению;
- в) управление по возмущению;
- г) комбинированное управление.

2. Выберите один правильный ответ из предложенных. Дано апериодическое звено

$$W(s) = \frac{k}{Ts + 1}. \text{ АЧХ для данного звена равняется:}$$

- а)  $H(\omega) = \frac{k}{jT\omega}$
- б)  $H(\omega) = \frac{k}{\sqrt{1}}$
- в)  $H(\omega) = \frac{k}{\sqrt{T}}$
- г)  $H(\omega) = \frac{k}{\sqrt{1 + T^2\omega^2}}$

3. Выберите один правильный ответ из предложенных. Определение времени регулирования по переходной характеристике:



4. Выберите один правильный ответ из предложенных. Текущая информация о каких переменных объекта управления необходима для реализации регулирования по отклонению?

- а) о регулируемых переменных;
- б) о внешних воздействиях;
- в) об управляющих воздействиях;
- г) о регулируемых переменных и внешних воздействиях.

5. Выберите один правильный ответ из предложенных. Каков характер изменения во времени переменных у дискретных систем автоматического управления?

- а) все переменные квантованы во времени;
- б) все переменные квантованы по уровню;
- в) все переменные квантованы по времени и уровню;
- г) минимум одна внутренняя или выходная переменная квантована по уровню и времени.

6. Выберите один правильный ответ из предложенных. Определит передаточную функцию  $W(s) = y(s)/x(s)$  системы, описываемой уравнением

$$T \frac{dy}{dt} + y(t) = kx(t - \tau).$$

а)  $\frac{k}{Ts+1}$ ;

б)  $\frac{ke^{-\tau s}}{Ts+1}$ ;

в)  $\frac{k}{Ts+e^{-\tau s}}$ ;

г)  $\frac{k}{Ts+e^{\tau s}}$ .

7. Подберите термин следующему определению. Замена труда человека в операциях управления действиями технических управляющих устройств называется ....

8. Выберите один правильный ответ из предложенных. Операционный блок в микропроцессоре предназначен для:

- а) оперативного хранения информации;
- б) дешифрирования команд;
- в) выполнения арифметических и логических операций;
- г) оперативного отображения информации.

9. Выберите один правильный ответ из предложенных. Синоним понятия «регистр флагов» это:

- а) регистр команд;
- б) регистр временного хранения информации;
- в) регистр признаков;
- г) указатель стека.

10. Выберите один правильный ответ из предложенных. Регистры общего назначения микропроцессора предназначены для хранения:

- а) оперативных данных;
- б) указателя стека;
- в) адреса начала программы;
- г) адреса возврата из подпрограммы.

11. Выберите один правильный ответ из предложенных. Машинный код команды формируется:

- а) по номеру алфавитного порядка команды;
- б) по частоте использования команды;
- в) случайным образом;
- г) по тематическим полям или разделам кода.

12. Выберите один правильный ответ из предложенных. Прямой доступ к памяти:

- а) используется в командах с режимом прямой адресации;
- б) подразумевает снятие ключа защиты данных;
- в) доступ пользователя к микросхемам памяти;
- г) предполагает доступ к памяти с использованием специализированного контроллера и без участия процессора.

13. Выберите один правильный ответ из предложенных. Контроллер приоритетных прерываний используется для:

- а) наблюдения за микропроцессором во время выполнения им подпрограммы обработки запросов на прерывания;
- б) организации информационного обмена с внешними устройствами без участия микропроцессора;

- в) фиксации запросов на прерывания от источников запросов, выбора наиболее приоритетного из них и формирования вектора перехода на подпрограмму;
- г) реализации системы аварийной остановки микропроцессора.
14. Выберите один правильный ответ из предложенных. Прерывание это:
- а) временная приостановка деятельности микропроцессора;
- б) переключение процессора с выполнения текущей задачи на другую, более актуальную в данный момент времени;
- в) прекращение функционирования процессора;
- г) неустойчивая работа процессора.
15. Выберите один правильный ответ из предложенных. Синонимом понятия атрибут является:
- а) домен;
- б) поле;
- в) запись;
- г) кортеж.
16. Выберите один правильный ответ из предложенных. К основным свойствам отношений относится:
- а) количество атрибутов не может превышать количество кортежей;
- б) в отношении нет одинаковых кортежей;
- в) в отношении не может быть менее двух атрибутов;
- г) кортежи отношения имеют уникальное имя.
17. Выберите один правильный ответ из предложенных. Первичный ключ отношения:
- а) однозначно идентифицирует группу кортежей отношения;
- б) определяет количество атрибутов в отношении;
- в) всегда указывает на первый кортеж отношения;
- г) однозначно идентифицирует кортеж отношения.
18. Выберите один правильный ответ из предложенных. Правило целостности сущностей:
- а) внешние ключи не должны быть несогласованными;
- б) первичный ключ отношения не может принимать неопределенных значений;
- в) внешний ключ отношения не может принимать неопределенных значений;
- г) в отношении не может быть более одного первичного ключа.
19. Выберите один правильный ответ из предложенных. Отношение, содержащее кортежи, полученные сцеплением каждого кортежа первого исходного отношения с каждым кортежем второго отношения, является результатом операции:
- а) объединение;
- б) пересечение;
- в) вычитание;
- г) декартово произведение.
20. Выберите один правильный ответ из предложенных. В каких видах интернет-сайтов не используется СУБД:
- а) электронный магазин;
- б) поисковая система;
- в) сайт-визитка;
- г) социальная сеть.
21. Выберите один правильный ответ из предложенных. Результатом операции «декартово произведение» является:
- а) отношение, содержащее множество кортежей, принадлежащих либо первому, либо второму исходным отношениям, либо обоим отношениям одновременно;
- б) отношение, которое содержит множество кортежей, принадлежащих одновременно и первому и второму исходным отношениям;

в) отношение, содержащее множество кортежей, принадлежащих первому исходному отношению и не принадлежащих второму;

г) отношение, содержащее кортежи, полученные сцеплением каждого кортежа первого исходного отношения с каждым кортежем второго отношения.

22. Выберите один правильный ответ из предложенных. На спиральной модели жизненного цикла основаны следующие стратегии разработки программного обеспечения:

- а) только инкрементная;
- б) только эволюционная;
- в) однократного прохода и отчасти инкрементная;
- г) инкрементная и эволюционная.

23. Выберите один правильный ответ из предложенных. Для какой (каких) стратегий разработки ПО необходимо определение всех требований к разрабатываемому программному продукту в начале его разработки:

- а) только однократного прохода;
- б) однократного прохода и инкрементной;
- в) только инкрементной;
- г) инкрементной и эволюционной.

24. Выберите один правильный ответ из предложенных. Размерно-ориентированные метрики проекта учитывают оценку программного продукта:

- а) объем исполняемого кода продукта в байтах или килобайтах;
- б) объем исходного кода в строках;
- в) объем дистрибутива программного продукта в мегабайтах;
- г) размер (численность) группы разработчиков продукта.

25. Выберите один правильный ответ из предложенных. Минимальной единицей языка, имеющей самостоятельный смысл, является:

- а) оператор;
- б) выражение;
- в) лексема;
- г) функция.

26. Выберите один правильный ответ из предложенных. В объектно-ориентированном программировании множественным называют наследование, при котором:

- а) у одного класса-«предка» есть несколько классов-«потомков»;
- б) у одного класса-«потомка» есть несколько классов-«предков»;
- в) класс-«потомок» наследует от базового класса более одного элемента;
- г) класс-«потомок» наследует от базового класса только интерфейс.

27. Выберите один правильный ответ из предложенных. Принцип модульности позволяет:

- а) уменьшить объем памяти, занимаемой проектом;
- б) использовать разработанные модули повторно;
- в) скрыть детали реализации и обеспечить возможность повторного использования кода;
- г) уменьшить объем кода проекта в целом и упростить вызовы функций.

28. Выберите один правильный ответ из предложенных. Язык программирования высокого уровня называют объектно-ориентированным, если в нём реализована поддержка принципа:

- а) инкапсуляция;
- б) наследование (обобщение);
- в) полиморфизм;
- г) всех трех принципов.

29. Выберите один правильный ответ из предложенных. Принципы построения ГСП:

- а) блочно-модульный принцип построения приборов;
- б) минимальная погрешность;

- в) высокая чувствительность;
- г) компенсация погрешностей.

30. Выберите один правильный ответ из предложенных. Распределенная система управления содержит уровень:

- а) административный;
- б) архивный;
- в) технический;
- г) исполнительный.

31. Выберите один правильный ответ из предложенных. Функции узла промышленной сети:

- а) связь инструментальных средств;
- б) защиты от самопроизвольный пуска электродвигателя;
- в) программирование технологического алгоритма;
- г) обработка и выдача управляющих воздействий на подключенные исполнительные механизмы.

32. Выберите один правильный ответ из предложенных. Основные функциональные элементы контроллеров:

- а) процессорный модуль, модули ввода-вывода, модули связи и интерфейсов;
- б) исполнительные устройства, процессорный модуль, модули связи;
- в) персональные компьютеры, модули ввода-вывода, модули связи и интерфейсов;
- г) модули ввода-вывода, модули связи и интерфейсов.

33. Выберите один правильный ответ из предложенных. Прибор для измерения давления регистрирующий, установленный на щите:

- а) 
- б) 
- в) 
- г) 

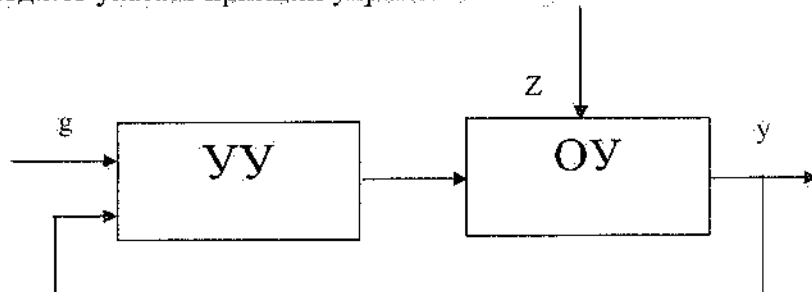
34. Выберите один правильный ответ из предложенных. Модули аналогового вывода:

- а) преобразуют цифровой сигнал в унифицированный сигнал тока или напряжения;
- б) преобразуют входную величину в ЭДС на выходе;
- в) рассчитаны на непосредственное подключение различных датчиков;
- г) преобразуют входную неэлектрическую величину в изменение какого-либо электрического параметра выходной цепи.

35. Выберите один правильный ответ из предложенных. Пирометр:

- а) прибор для бесконтактного измерения температуры тел;
- б) прибор для контактного измерения температуры тел;
- в) прибор для спектрального анализа;
- г) прибор для измерения температуры и давления газа.

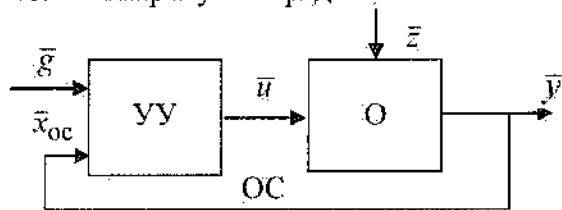
36. Закончите фразу. На рисунке представлена функциональная схема САУ. Необходимо указать принцип управления по....



37. Закончите фразу. Укажите название типового звена, если передаточная функция равна

$$W(s) = \frac{k}{T^2 s^2 + 1} \dots$$

38. Закончите фразу. Прерывание подпрограмм обработки прерываний это...
39. Закончите фразу. Неупорядоченная совокупность элементов, обладающих общим свойством ...
40. Подберите термин следующему определению. Синонимом понятия «таблица» в реляционной СУБД является ...
41. Закончите фразу. Основным понятием в объектно-ориентированном программировании является ...
42. Закончите фразу. Значение, передаваемое в функцию при ее вызове, называют...
43. Закончите фразу. Какое устройство обеспечивает непосредственную реализацию алгоритма управления с помощью физического воздействия на объект управления?
44. Закончите фразу. Как называются датчики, в которых изменение контролируемой величины сопровождается изменением сопротивления датчика (активного, индуктивного, емкостного)?
45. Подберите термин следующему определению. АСУ, в которых параметры управляющих устройств или алгоритмы управления автоматически и целенаправленно изменяются для осуществления оптимального управления объектом, причем характеристики объекта или внешние воздействия на него могут изменяться заранее непредвиденным образом, называют - ...
46. Подберите термин следующему определению. Систему, в которой все рабочие и управляющие операции выполняют автоматические устройства, называют ....
47. Подберите термин следующему определению. В том случае, когда автоматизирована только часть операций, другая же их часть (обычно наиболее ответственная) остается за людьми, называют ...
48. На рисунке представлена система автоматического управления



Установите соответствие по представленной схеме:

- $\bar{g}$  это – ответ ...
- $\bar{u}$  это - ответ ...
- $\bar{y}$  это - ответ ...
- $\bar{z}$  это - ответ ...
- $\bar{x}_{oc}$  это - ответ ...

47. Выберите правильный ответ. Сложная система –

- система, которая включает значительное число однотипных элементов и однотипных связей.
- система, которая состоит из элементов разных типов и обладает разнородными связями между ними.
- сложная система с определяющей ролью элементов двух типов: в виде технических средств, в виде действия человека.

48. Выберите правильный ответ. Автоматизированная система –

- система, которая включает значительное число однотипных элементов и однотипных связей.
- система, которая состоит из элементов разных типов и обладает разнородными связями между ними.



- сложная система с определяющей ролью элементов двух типов: в виде технических средств, в виде действия человека.
- 49 Выберите правильные ответы. Альтернативы бывают
- Независимыми - альтернативы, любые действия с которыми (удаление из рассмотрения, выделение в качестве лучшей) не влияют на качество других альтернатив.
- Частично зависимые - альтернативы, при которых оценки одних альтернатив могут оказывать влияние на качество других, а могут и нет.
- Зависимые - альтернативы, при которых оценки одних альтернатив оказывают влияние на качество других.
- 50 Выберите правильный ответ. ЛПР –
- Лицо, принимающее результат.
- Лицо, принимающее решение.
- Лицо, передающее решение.

#### Список рекомендуемой литературы

1. Певзнер Л.Д. Теория систем управления [Электронный ресурс] : Учеб. пособие / Л. Д. Певзнер. - 2-е изд., испр. и доп. - СПб. : Лань, 2013. - 424 с. - Доступ к электронной версии книги открыт на сайте <http://e.lanbook.com/>. - ISBN 978-5-8114-1566-3.
2. Ощепков А. Ю. Системы автоматического управления: теория, применение, моделирование в MATLAB: Учебное пособие. — 2&e изд., испр. и доп. — СПб.: Издательство «Лань», 2013. — 208 с.: ил. — (Учебники для вузов. Специальная литература).
3. Первозванский А.А. Курс теории автоматического управления [Электронный ресурс] : Учеб. пособие / А. А. Первозванский. - СПб. : Лань, 2010. - 264 с. - Доступ к электронной версии книги открыт на сайте <http://e.lanbook.com/>. - ISBN 978-5- 8114-1141-2.
4. Бесекерский В.А. Теория систем автоматического управления [Текст] : Учеб. пособие / В. А. Бесекерский, Е. П. Попов. - 4-е изд., перераб. и доп. - СПб. : Профессия, 2013. - 752 с. - (Специалист). - ISBN 5-93913-035-6.
5. Гайдук А.Р. Теория автоматического управления в примерах и задачах с решениями в MATLAB [Текст] : Учеб. пособие / А. Р. Гайдук, В. Е. Беляев, Т. А. Пьявченко. - 2-е изд., испр. - СПб. : Лань, 2011. - 464 с. - (Учебники для вузов. Специальная литература). - Доступ к электронной версии книги открыт на сайте <http://e.lanbook.com/>. - ISBN 978-5-8114-1255-6.
6. Малышченко, А. М. Математические основы теории систем [Текст] : учебное пособие для вузов / А. М. Малышченко. — Томск : Издательство ТПУ, 2004.— 333 с.
7. Шагурин, И. И. Современные микроконтроллеры и микропроцессоры Motorola [Текст] : Справочник / И. И. Шагурин. — М. : Горячая линия - Телеком, 2004. — 952 с.
8. Шощин, Евгений Леонидович. Микропроцессоры фирмы Motorola и цифровая обработка сигналов [Текст] : учебное пособие / Е. Л. Шощин. — Сургут : Издательство СурГУ, 2007. — 168 с.
9. Шевкопляс, Б. В. Микропроцессорные структуры. Инженерные решения : Дополнение первое. Справочник / Б. В. Шевкопляс. — М. : Радио и связь, 1993. — 256с.
10. Советов Борис Яковлевич. Базы данных: теория и практика : учебник для студентов вузов, обучающихся по направлениям "Информатика и вычислительная техника" и "Информационные системы" / Б. Я. Советов, В. В. Цехановский, В. Д. Чертовской. — М. : Высшая школа, 2007. — 462, [1] с. : ил. ; 22. — Библиогр.: с. 459-460
11. Шустова Л.И. Базы данных: учебник / Л.И. Шустова, О.В. Тараканов. М.: ИНФРА-М, 2016. – 304 с. + Доп. материалы [Электронный ресурс; Режим доступа <http://www.znanium.com>]. -- (Высшее образование: Бакалавриат). – [www.dx.doi.org/10.12737/11549](http://www.dx.doi.org/10.12737/11549).
12. Диго Светлана Михайловна, Базы данных: проектирование и использование: ученик для студентов высших учебных заведений / С. М. Диго. — М. : Финансы и статистика, 2005. — 590, [1] с. : ил. ; 22. — Предм. указ.: с. 582, 583. — Библиогр.: с. 576

13. Малыгина Мария Петровна. Базы данных: основы, проектирование, использование: учебное пособие для студентов высших учебных, обучающихся по направлению подготовки "Информатика и вычислительная техника" / М. П. Малыгина .— 2-е изд. — СПб. : БХВ-Петербург, 2007 .— 517 с.: ил
14. Гагарина, Лариса Геннадьевна. Технология разработки программного обеспечения [Текст] : учебное пособие для студентов высших учебных заведений, обучающихся по направлению 230100 "Информатика и вычислительная техника", специальности 230105 "Программное обеспечение вычислительной техники и автоматизированных систем" / Л. Г. Гагарина, Е. В. Кокорева, Б. Д. Виснадул ; под ред. Л. Г. Гагариной .— Москва : ФОРУМ : ИНФРА-М, 2012 .— 399 с.
15. Орлов С.А. Технологии разработки программного обеспечения: Учебник для вузов. – СПб.: Питер, 2002. – 464 с.
16. Методы и алгоритмы обработки данных: учеб. пособие / А.А. Григорьев. — М. : ИНФРА-М, 2018. — 256 с. + Доп. материалы [Электронный ресурс; Режим доступа <http://www.znaniium.com>]. — (Высшее образование: Бакалавриат). — [www.dx.doi.org/10.12737/22119](http://www.dx.doi.org/10.12737/22119). - Режим доступа: <http://znaniium.com/catalog/product/922736>
17. Основы объектно-ориентированного программирования : учебник / Мейер Бертран — Москва : Институт НОУ, 2016. — 970 с. — ISBN 978-5-7502-0255-3. — Режим доступа: <https://book.ru/book/917853>.
18. Приемы объектно-ориентированного проектирования. Э. Гамма, Р. Хелм, Р. Джонсон, Дж. Влиссидес. Пер. с англ. – СПб.: Питер, 2001. – 366 с.
19. Архангельский А.Я. Интегрированная среда разработки Borland C++ Builder. – М.: Бинум, 2000. – 272 с.
20. Соснин, О. М. Основы автоматизации технологических процессов и производств [Текст] : учебное пособие для студентов высших учебных заведений, обучающихся по специальности "Автоматизация технологических процессов и производств (машиностроение)" направления подготовки "Автоматизированные технологии и производства" / О. М. Соснин .— М. : Академия, 2007 .— 239 с.
21. Хетагуров, Я. А. Проектирование автоматизированных систем обработки информации и управления (АСОИУ) [Текст] : учебник для студентов высших учебных заведений / Я. А. Хетагуров .— М. : Высшая школа, 2006 .— 222 с.
22. Древш, Ю. Г. Применение ПЭВМ в системах измерения и обработки данных. Ч. 2. Технические средства сбора информации в измерительно-вычислительных комплексах / Ю. Г. Древш, А. Л. Зорин .— М. : Моск.гос.инженерно.-физ.ин-т, 2001 .— 148 с.
23. Подлипенский, В. С. Элементы и устройства автоматики : Учеб. пособие для студ. вузов / В. С. Подлипенский, Ю. А. Сабинин, Л. Ю. Юрчук ; Под ред. Ю. А. Сабинина .— СПб. : Политехника, 1995 .— 472 с.
24. Фрайден, Д. Современные датчики [Текст] : справочник / Дж. Фрайден ; пер. с англ. Ю. А. Заболотной ; под ред. Е. Л. Свинцова .— М. : Техносфера, 2005 .— 588 с.
25. Советов, Б. Я. Теоретические основы автоматизированного управления [Текст] : учебник для студентов высших учебных заведений / Б. Я. Советов, В. В. Цехановский, В. Д. Чертовской.— М. : Высшая школа, 2006 .— 461 с.

Председатель экзаменационной комиссии,  
к.т.н., доцент

 Д.В. Тараканов