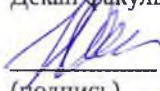


УТВЕРЖДАЮ
Декан факультета


Юнаев Л. П.
(подпись) ФИО
«31» «05» 2022

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ СИСТЕМЫ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ

Направление/специальность подготовки	12.03.01 Приборостроение
Специализация/профиль/программа подготовки	Информационно-измерительная техника и технологии
Уровень высшего образования	Бакалавриат
Форма обучения	Очная
Факультет	А Ракетно-космической техники
Выпускающая кафедра	АЗ КОСМИЧЕСКИЕ АППАРАТЫ И ДВИГАТЕЛИ
Кафедра-разработчик рабочей программы	АЗ КОСМИЧЕСКИЕ АППАРАТЫ И ДВИГАТЕЛИ

КУРС	СЕМЕСТР	ОБЩАЯ ТРУДОЁМКОСТЬ (ЗАЧЕТНЫХ ЕДИНИЦ)	ЧАСЫ (по наличию видов занятий)									ВИД ПРОМЕЖУТОЧНОГО КОНТРОЛЯ
			ОБЩАЯ ТРУДОЁМКОСТЬ	АУДИТОРНЫЕ ЗАНЯТИЯ				САМОСТОЯТЕЛЬНАЯ РАБОТА				
				ВСЕГО	ЛЕКЦИИ	ЛАБОРАТОРНЫЙ ПРАКТИКУМ	ПРАКТИЧЕСКИЕ ЗАНЯТИЯ	ВСЕГО	КУРСОВОЙ ПРОЕКТ	КУРСОВАЯ РАБОТА	ДРУГИЕ ВИДЫ САМОСТ. РАБОТЫ	
4	8	4	144	39	13	0	26	105	0	0	105	диф. зач.

ЛИСТ СОГЛАСОВАНИЯ

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА СОСТАВЛЕНА В СООТВЕТСТВИИ С ТРЕБОВАНИЯМИ ФЕДЕРАЛЬНОГО ГОСУДАРСТВЕННОГО ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО СТАНДАРТА ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ (ФГОС ВО)

12.03.01 Приборостроение

год набора группы: 2022

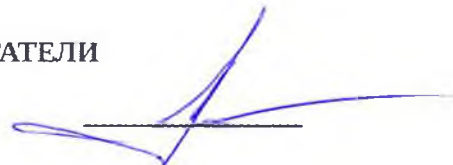
Программу составил:

Кафедра АЗ КОСМИЧЕСКИЕ АППАРАТЫ И ДВИГАТЕЛИ
Матвеев Николай Константинович, старший преподаватель



Программа рассмотрена
на заседании кафедры-разработчика
рабочей программы **АЗ КОСМИЧЕСКИЕ АППАРАТЫ И ДВИГАТЕЛИ**

Заведующий кафедрой Бабук В.А., д.т.н., проф.



Программа рассмотрена
на заседании выпускающей кафедры

АЗ КОСМИЧЕСКИЕ АППАРАТЫ И ДВИГАТЕЛИ

Заведующий кафедрой Бабук В.А., д.т.н., проф.



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ СИСТЕМЫ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ

Разделы рабочей программы

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ
2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВО
3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ
4. ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ
5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ
6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Приложения к рабочей программе дисциплины

- Приложение 1. Аннотация рабочей программы
- Приложение 2. Технологии и формы обучения
- Приложение 3. Фонды оценочных средств

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целью освоения дисциплины является формирование следующих компетенций:

ПСК-1.1 — Способность разрабатывать датчиково-преобразующую аппаратуру для изделий РКТ
--

Формированию компетенций служит достижение следующих результатов образования:

ПСК-1.1

знания:

на уровне представлений: об основных принципах функционирования систем управления движением космических аппаратов;

на уровне воспроизведения: основных соотношений, описывающих управляемое движение КА и используемых для выбора основных параметров элементов СУД КА;

на уровне понимания: понимание принципов построения систем управления движением космических аппаратов;

умения:

теоретические: использовать математический аппарат для определения основных параметров СУД КА;

практические: обоснованный выбор орбитальных параметров с учетом функционального назначения космического аппарата;

навыки:

определении состава СУД КА и расчета основных характеристик ее элементов.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВО

Дисциплина **СИСТЕМЫ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ** является дисциплиной **части, формируемой участниками образовательных отношений блока 1**, программы подготовки по направлению *12.03.01 Приборостроение*.

Содержание дисциплины является логическим продолжением дисциплин: **ТЕОРИЯ СИСТЕМ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ, ОСНОВЫ ТЕОРИИ ПОЛЕТА КОСМИЧЕСКОГО АППАРАТА**.

Содержание дисциплины является основой для освоения дисциплин: **НАУЧНО-ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКАЯ РАБОТА, ПОДГОТОВКА К ПРОЦЕДУРЕ ЗАЩИТЫ И ЗАЩИТА ВЫПУСКНОЙ КВАЛИФИКАЦИОННОЙ РАБОТЫ**.

Предварительные компетенции, сформированные у обучающегося до начала изучения дисциплины:

- ОПК-1 — Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования в инженерной деятельности, связанной с проектированием и конструированием, технологиями производства приборов и комплексов широкого назначения

3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 з.е., 144 ч.

3.1. Содержание (дидактика) дисциплины

КУРС	СЕМЕСТР	Наименование разделов и дидактических единиц	ВСЕГО	Аудиторные занятия в контактной форме			Самостоятельная работа студентов	Формируемая компетенция, %
				ВСЕГО	Лекции	Практические занятия		ПСК-1.1
4	8	Раздел 1. Основные понятия и классификации систем автоматического управления движением КА. Фундаментальные принципы управления. Общие понятия и сведения о САУ, структура, функциональные компоненты и классификации. Структура и состав бортового комплекса управления КА. Назначение, общая характеристика, обобщенная структурная схема и основные требования, предъявляемые к СУД КА. Принципы управления и построения СУД КА. Схемы инерциально-навигационных систем. Структура и состав СУД автоматического КА. Структура и задачи системы управления маневром (СУМ) и системы угловой стабилизации и ориентации (СУС и СО).	16	2	2	0	14	10
4	8	Раздел 2. Приборы и чувствительные элементы СУД КА. Датчики памяти: свободный гироскоп, дифференцирующий гироскоп (измеритель угловой скорости), интегрирующий гироскоп. Инерциальные датчики ориентации. Гироскопический датчик. Датчики внешней информации: солнечный датчик, звездный датчик, ионный датчик, построители местной вертикали ИКВ. Комплекс командных приборов.	18	4	2	2	14	15
4	8	Раздел 3. Основные типы исполнительных органов СУД КА. Принципы создания управляющих моментов с помощью: управляющих малогабаритных ракетных двигателей (УМРД); двигателей маховиков (ДМ); гироскопических инерционных управляющих органов (ГИУО); гравитационных и солнечных стабилизаторов.	22	6	2	4	16	15
4	8	Раздел 4. Принципы построения и особенности активных систем ориентации. 1. Математическая модель углового движения КА, применяемая для решения проектных задач СУД КА. 2. Метод фазовой плоскости и его применение для исследования углового движения КА.	24	8	2	6	16	15
4	8	Раздел 5. Принципы построения и исследование функционирования СУС и СО с помощью УМРД. Принципиальные схемы и математические модели. Исследование переходных процессов для различных законов управления (линейных и нелинейных). Влияние на качество управления характеристик основных элементов и параметров закона управления.	21	6	2	4	15	15
4	8	Раздел 6. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления угловым движением. Расчет расхода рабочего тела в режимах осевой закрутки и гашения угловой скорости. Расчет расхода рабочего тела для компенсации возмущений, вызванных погрешностями ориентации вектора тяги СУМ. Расчет расхода рабочего тела для изменения угловой ориентации и стабилизации КА. Расчет основных параметров СУС из условий: экономичности, заданной точности, односторонности автоколебательного цикла.	21	6	2	4	15	15
4	8	Раздел 7. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления маневром (СУМ). Система управления маневром. Виды маневров и их схемы. Определение затрат рабочего тела при совершении основных видов корректирующих маневров.	22	7	1	6	15	15
Всего за 8 семестр			144	39	13	26	105	100
Всего по дисциплине			144	39	13	26	105	100

3.2. Аудиторный практикум

№ п/п	Номер и наименование раздела дисциплины	Тема практического занятия	Объем, ауд. часов
1	Раздел 2. Приборы и чувствительные элементы СУД КА.	Состав комплекса командных приборов орбитального космического аппарата и физические принципы их функционирования	2
2	Раздел 3. Основные типы исполнительных органов СУД КА.	Принципы создания управляющих моментов с помощью различных исполнительных органов и их сравнительный анализ	4
3	Раздел 4. Принципы построения и особенности активных систем ориентации.	Моделирование углового движения КА и применение метода фазовой плоскости для исследования углового движения КА	6
4	Раздел 5. Принципы построения и	Изучение принципов построения СУС и СО с помощью УМРД. Выбор типа, основных параметров и размещение на КА УМРД	4

	исследование функционирования СУС и СО с помощью УМРД.		
5	Раздел 6. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления угловым движением.	Расчет расхода рабочего тела в режимах осевой закрутки и гашения угловой скорости, для компенсации возмущений, вызванных погрешностями ориентации вектора тяги СУМ, для изменения угловой ориентации и стабилизации КА. Определение затрат рабочего тела для режимов программных разворотов и компенсации неточности установки КДУ СУМ КА, удержания заданного углового положения при двустороннем и одностороннем автоколебательном цикле. Определение типа и основных параметров СУС и СО с УМРД. Исследование эффективности системы.	4
6	Раздел 7. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления маневром (СУМ).	Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления маневром. Исследование влияния корректирующего импульса заданного направления (тангенциального, нормального и бинормального) на орбитальные параметры в зависимости от точки орбиты, в которой прикладывается импульс.	6
Всего за 8 семестр			26

3.3. Самостоятельная работа студента (СРС)

№ п/п	Номер и наименование раздела дисциплины	Содержание учебного задания	Объем, часов
1	Раздел 1. Основные понятия и классификации систем автоматического управления движением КА.	Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников.	14
2	Раздел 2. Приборы и чувствительные элементы СУД КА.	Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников.	14
3	Раздел 3. Основные типы исполнительных органов СУД КА.	Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников	16
4	Раздел 4. Принципы построения и особенности активных систем ориентации.	Подготовка к практическим занятиям и сдаче практических заданий	16
5	Раздел 5. Принципы построения и исследование функционирования СУС и СО с помощью УМРД.	Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников	15
6	Раздел 6. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления угловым движением.	Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников	15
7	Раздел 7. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления маневром (СУМ).	Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников	15
Всего за 8 семестр			105

4. ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

СЕМЕСТР	НЕДЕЛИ СЕМЕСТРА												
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
8				ВРЗД	КВ	ДР		ВРЗД		ДР			диф. зач.

Условные обозначения:

- ДР – диагностическая работа;
- ВРЗД – вопросы по разделу;
- КВ – контрольные вопросы;
- ДЗ – домашнее задание;
- ЗДЧ – задачи;
- диф. зач. – дифференцированный зачет.

Текущий контроль успеваемости студентов проводится в дискретные временные интервалы в следующих формах:

- диагностическая работа;
- вопросы по разделу;
- контрольные вопросы;
- домашнее задание;
- задачи.

Промежуточная аттестация проводится в формах:

- дифференцированный зачет.

5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

5.1. Основная литература по дисциплине:

1. В. А. Соловьёв, Л. Н. Лысенко, В. Е. Любинский. . Управление космическими полётами. М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2010, эл. рес.
2. В. Ю. Шишмарёв. . Основы автоматического управления. Москва: Юрайт, 2021, эл. рес.
3. Е. А. Микрин. Бортовые комплексы управления космических аппаратов. М.: Изд-во МГТУ им. Баумана. Золотая коллекция, 2014, эл. рес.
4. М. К. Сапего, Н. А. Тестоедов, В. Д. Атамасов. . Теория проектирования сложных технических систем космического базирования. СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2012, 49 экз.
5. Н. М. Иванов, Л. Н. Лысенко. Баллистика и навигация космических аппаратов. М.: Изд-во МГТУ им. Баумана. Золотая коллекция, 2016, эл. рес.
6. Н. М. Иванов, Л. Н. Лысенко. . Баллистика и навигация космических аппаратов. М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2016, эл. рес.
7. С. А. Черников, Н. Н. Щеглова. . Гироскопические приборы. М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2018, эл. рес.

5.2. Дополнительная литература по дисциплине:

не требуется.

5.3. Периодические издания:

не требуются.

5.4. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет", необходимых для освоения дисциплины, электронные библиотечные системы:

1. <https://repository.library.voenmeh.ru/jspui/> — Фундаментальная библиотека БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова;
2. <https://e.lanbook.com/> — ЭБС Лань.

Современные профессиональные базы данных:

1. <https://rusneb.ru> – Национальная электронная библиотека (НЭБ);
2. <https://cyberleninka.ru/> - Научная электронная библиотека «Киберленинка»;
- <http://www.rfbr.ru/rffi/ru/library> - Полнотекстовая электронная библиотека Российского фонда фундаментальных исследований.

Информационные справочные системы:

1. Техэксперт – Информационный портал технического регулирования: Нормы, правила, стандарты РФ;
2. http://library.voenmeh.ru/jirbis2/index.php?option=com_irbis&view=irbis&Itemid=457 - БД ГОСТов собственной генерации БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова;
3. <http://www.consultant.ru/>- КонсультантПлюс- информационный портал правовой информации.

5.5. Программное обеспечение:

не требуется.

5.6. Информационные технологии:

взаимодействие с обучающимися посредством ЭИОС Moodle БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова.

6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

6.1. Лекционные занятия:

специализированные требования по оборудованию отсутствуют; аудитория с посадочными местами по количеству студентов; доска.

6.2. Практические занятия:

специализированные требования по оборудованию отсутствуют; аудитория с посадочными местами по количеству студентов; доска.

6.3. Прочее:

1. рабочее место преподавателя, оснащенное компьютером с доступом в Интернет;
2. рабочие места студентов, оснащенные компьютерами с доступом в Интернет, предназначенные для работы в электронной образовательной среде.

Аннотация рабочей программы

Дисциплина **СИСТЕМЫ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ** является дисциплиной **части, формируемой участниками образовательных отношений блока 1**, программы подготовки по направлению *12.03.01 Приборостроение*. Дисциплина реализуется на факультете А Ракетно-космической техники БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д.Ф. Устинова кафедрой АЗ КОСМИЧЕСКИЕ АППАРАТЫ И ДВИГАТЕЛИ.

Дисциплина нацелена на формирование *компетенций*:

ПСК-1.1 Способность разрабатывать датчиков-преобразующую аппаратуру для изделий РКТ.

Содержание дисциплины охватывает круг вопросов, связанных с изучением и анализом структуры системы управления движением космических аппаратов, состава и устройства бортовых приборов, входящих в состав СУД, а также системы исполнительных органов.

Программой дисциплины предусмотрены следующие **виды контроля**:

Текущий контроль успеваемости студентов проводится в дискретные временные интервалы в следующих формах:

- диагностическая работа;
- вопросы по разделу;
- контрольные вопросы;
- домашнее задание;
- задачи.

Промежуточная аттестация проводится в формах:

- дифференцированный зачет.

Общая трудоемкость освоения дисциплины составляет **4 з.е., 144 ч.** Программой дисциплины предусмотрены лекционные занятия (**13 ч.**), практические занятия (**26 ч.**), самостоятельная работа студента (**105 ч.**).

ТЕХНОЛОГИИ И ФОРМЫ ОБУЧЕНИЯ

Рекомендации по освоению дисциплины для студента

Трудоемкость освоения дисциплины составляет 144 ч., из них 39 ч. аудиторных занятий, и 105 ч., отведенных на самостоятельную работу студента.

Рекомендации по распределению учебного времени по видам самостоятельной работы и разделам дисциплины приведены в таблице.

Контроль освоения дисциплины производится в соответствии с Положением о текущем, рубежном контроле успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся.

Формы контроля и критерии оценивания приведены в приложении 3 к Рабочей программе.

Наименование работы	Рекомендуемая литература	Трудоемкость, час.
Раздел 1. Основные понятия и классификации систем автоматического управления движением КА.		
Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников.	В. Ю. Шишмарёв. . Основы автоматического управления: Москва: Юрайт, 2021 (1) В. А. Соловьёв, Л. Н. Лысенко, В. Е. Любинский. . Управление космическими полётами: М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2010 (1) Е. А. Микрин. Бортовые комплексы управления космических аппаратов: М.: Изд-во МГТУ им. Баумана. Золотая коллекция, 2014 (1)	14
Итого по разделу 1		14
Раздел 2. Приборы и чувствительные элементы СУД КА.		
Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников.	С. А. Черников, Н. Н. Щеглова. . Гироскопические приборы: М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2018 (1-2)	14
Итого по разделу 2		14
Раздел 3. Основные типы исполнительных органов СУД КА.		
Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников	М. К. Сапего, Н. А. Тестоедов, В. Д. Атамасов. . Теория проектирования сложных технических систем космического базирования: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2012 (9.6, 10.1, 10.2)	16
Итого по разделу 3		16
Раздел 4. Принципы построения и особенности активных систем ориентации.		
Подготовка к практическим занятиям и сдаче практических заданий	Н. М. Иванов, Л. Н. Лысенко. Баллистика и навигация космических аппаратов: М.: Изд-во МГТУ им. Баумана. Золотая коллекция, 2016 (2)	16
Итого по разделу 4		16
Раздел 5. Принципы построения и исследование функционирования СУС и СО с помощью УМРД.		
Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников	Н. М. Иванов, Л. Н. Лысенко. . Баллистика и навигация космических аппаратов: М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2016 (5) М. К. Сапего, Н. А. Тестоедов, В. Д. Атамасов. . Теория проектирования сложных технических систем космического базирования: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2012 (9.6)	15
Итого по разделу 5		15

Раздел 6. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления угловым движением.		
Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников	М. К. Сапего, Н. А. Тестоедов, В. Д. Атамасов. . Теория проектирования сложных технических систем космического базирования: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2012 (10)	15
Итого по разделу 6		15
Раздел 7. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления маневром (СУМ).		
Подготовка к восприятию, проработка и дополнение комментариями лекционного материала с использованием учебно-методических источников	Н. М. Иванов, Л. Н. Лысенко. Баллистика и навигация космических аппаратов: М.: Изд-во МГТУ им. Баумана. Золотая коллекция, 2016 (10)	15
Итого по разделу 7		15

ФОНДЫ ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

Фонды оценочных средств, позволяющие оценить результаты обучения по данной дисциплине, включают в себя:

- диагностическая работа
- вопросы по разделу;
- контрольные вопросы;
- домашнее задание;
- задачи;
- дифференцированный зачет.

Критерии оценивания

Диагностическая работа

Диагностическая работа проводится в форме теста в ЭИОС Moodle:

- при правильном ответе менее чем на 60% вопросов - не аттестация;
- при правильном ответе на 60% вопросов и более - аттестация.

Вопросы по разделу

Студенту предлагается пять вопросов по соответствующим разделам. Правильный ответ на каждый вопрос студент получает 0,05 балла. Перечень вопросов приведен в УМК.

Контрольные вопросы

Ответы на два контрольных вопроса.

Критерии оценивания:

- правильный ответ на один контрольный вопрос – 0,5 балла

Основаниями для снижения количества баллов являются:

- погрешности в изложении ответа – до 0,2 балла

Домашнее задание

Требуется определить основные параметры УРДУ одноканальной системы ориентации и стабилизации углового положения КА. Выполненное задание представляется в печатной или рукописной форме и включает в себя представление математической модели и результаты её реализации. Критерии оценивания:

- обоснованность принятых проектных решений – 0,3
- информативность представления полученных результатов – 0,2
- полнота анализа полученных результатов -0,3
- качественное оформление с выполнением всех требований – 0,2 балла.

Основаниями для снижения количества баллов в диапазоне от 0,1 до 0,2 являются:

- небрежное выполнение отчета,
- низкое качество анализа полученных результатов численного материала

Задание не может быть принято и подлежит доработке в случае:

- отсутствия необходимых разделов и необходимого графического материала,
- ошибок в проведенных расчетах

Задачи

Студенту предлагается решить три задачи, в которых требуется определить затраты характеристической скорости на коррекцию орбитальных параметров заданной орбиты. Оценивается правильность решения одной задачи - 0,33 балла. Варианты задач приведены в УМК

Дифференцированный зачет

Обучающийся имеет право на получение минимальной положительной оценки при условии успешного прохождения текущего контроля успеваемости в форме диагностической работы в соответствии с графиком раздела 4.

Паспорт фонда оценочных средств

КУРС	СЕМЕСТР	Наименование разделов и дидактических единиц	ВСЕГО	Аудиторные занятия в контактной форме			Самостоятельная работа студентов	Формируемая компетенция, %	НАИМЕНОВАНИЕ ОЦЕНОЧНОГО СРЕДСТВА
				ВСЕГО	Лекции	Практические занятия		ПСК-1.1	
4	8	Раздел 1. Основные понятия и классификации систем автоматического управления движением КА.	16	2	2	0	14	10	Вопросы по разделу
4	8	Раздел 2. Приборы и чувствительные элементы СУД КА.	18	4	2	2	14	15	Вопросы по разделу
4	8	Раздел 3. Основные типы исполнительных органов СУД КА.	22	6	2	4	16	15	Вопросы по разделу
4	8	Раздел 4. Принципы построения и особенности активных систем ориентации.	24	8	2	6	16	15	Вопросы по разделу
4	8	Раздел 5. Принципы построения и исследование функционирования СУС и СО с помощью УМРД.	21	6	2	4	15	15	Контрольные вопросы
4	8	Раздел 6. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления угловым движением.	21	6	2	4	15	15	Вопросы по разделу, Домашнее задание
4	8	Раздел 7. Определение затрат рабочего тела для различных режимов функционирования системы управления маневром (СУМ).	22	7	1	6	15	15	Задачи
Всего за 8 семестр			144	39	13	26	105	100	
Всего по дисциплине			144	39	13	26	105	100	