

Документ подписан электронной подписью
 Информация о владельце:
 ФИО: Косенок Сергей Михайлович
 Должность: ректор
 Дата подписания: 11.06.2026 10:49:19
 Уникальный идентификатор:
 e3a68f3eaa1a62674b54f4998099d3d6bfdcf836

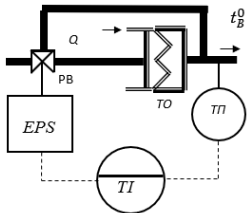
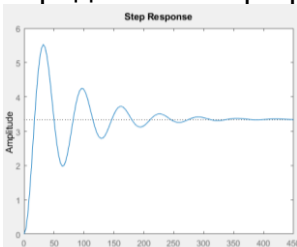
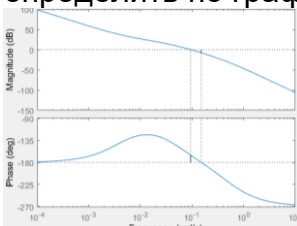
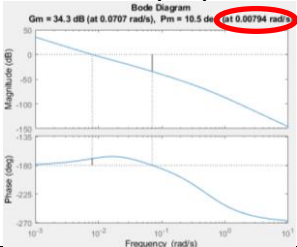
Тестовое задание для диагностического тестирования по дисциплине:

Локальные системы управления

| | |
|----------------------------|-------------------------------------------------------------------------|
| Код направления подготовки | 27.03.04 Управление в технических системах |
| Направленность (профиль) | Инженерия автоматизированных, информационных и робототехнических систем |
| Форма обучения | Очная |
| Кафедра-разработчик | Автоматики и компьютерных систем |
| Выпускающая кафедра | Автоматики и компьютерных систем |

| № | Проверяемая компетенция | Задание | Варианты ответов |
|---|-------------------------|-------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1 | ПК-2.1 | Обязательным признаком локальных систем управления является _____ | - отсутствие обратной связи - положительная обратная связь - отрицательная обратная связь |
| 2 | ПК-2.1 ПК-3.4 | Выберите правильный вариант ответа | - регулирование является частным случаем управления _управление является частным случаем регулирования |
| 3 | ПК-2.1 | Цели управления бывают: | - сложные - дискретные - простые - максимальные - минимальные |
| 4 | ПК-2.1 | Выберите простые цели управления | - поддержание значения регулируемой величины - изменение величины по заранее известному закону - максимальная производительность системы - минимальная стоимость конечного продукта - изменение величины по заранее неизвестному закону - поддержание оптимального значения регулируемой величины |
| 5 | ПК-2.1 | Выберите сложные цели управления | - поддержание значения регулируемой величины - изменение величины по заранее известному закону - максимальная производительность системы |

| | | | |
|----|------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| | | | <ul style="list-style-type: none"> - минимальная стоимость конечного продукта - изменение величины по заранее неизвестному закону - поддержание оптимального значения регулируемой величины |
| 6 | ПК-2.1 | Как называется управление, осуществляемое без непосредственного участия человека | <ul style="list-style-type: none"> - ручное - автоматизированное - автоматическое |
| 7 | ПК-2.1 ПК-3.4 | Расставьте соответствие: Название системы – решаемая задача 1. система стабилизации 2. система программного управления 3. следящая система | <ul style="list-style-type: none"> - изменение величины по заранее неизвестному закону - поддержание значения регулируемой величины - изменение величины по заранее известному закону |
| 8 | ПК-2.1 ПК-3.4 | Обязательным критерием работоспособности системы является | <ul style="list-style-type: none"> - длительность - устойчивость - колебательность - монотонность |
| 9 | ПК-2.1 ПК-3.4 | Что означает аббревиатура ЛСУ: | <ul style="list-style-type: none"> - Локальные сети управления; - Лёгкие системы управления; - Локальные системы управления; - Лёгкие сети управления. |
| 10 | ПК-2.1 ПК-3.4 | Элементом каких следящих систем чаще всего является гироскоп? | <ul style="list-style-type: none"> - СС воспроизведения угла - СС воспроизведения скорости вращения - СС воспроизведения момента - СС воспроизведения электрических величин |
| 11 | ПК-2.1 ПК-3.4 | Какое обязательное требование, предъявляемое к усилителю в СС воспроизведения электрических величин? | <ul style="list-style-type: none"> - простота изготовления - малые габариты - большой коэффициент усиления |
| 12 | ПК-2.1 ПК-3.4 | Что означает символ Δ в законе работы релейного ИР: $\begin{cases} U_{вых} = 1, \text{при } \varphi \geq \Delta \\ U_{вых} = 0, \text{при } \varphi \leq \Delta \\ U_{вых} = -1, \text{при } \varphi \leq -\Delta \end{cases}$ | <ul style="list-style-type: none"> - перерегулирование - максимальное напряжение - зону нечувствительности - пороговое напряжение |
| 13 | ПК-2.1 ПК-3.4 | ЕИР предназначены для измерения перемещения... | <ul style="list-style-type: none"> - Линейного - Углового - Линейного и углового |
| 14 | ПК-2.1 ПК-3.4 | Сколько катушек используется в ТИР? | <ul style="list-style-type: none"> - 1 - 2 |

| | | | |
|----|------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| | | | <ul style="list-style-type: none"> - 3 - 4 |
| 15 | ПК-2.1 ПК-3.4 | К индуктивным измерителям рассогласования относятся: | <ul style="list-style-type: none"> - ПИР - ЕИР - ИИР - ТИР |
| 16 | ПК-2.1 ПК-3.4 | <p>График ЛФЧХ, построенный по ПФ</p> $W(s) = \frac{5}{2s^2 + 3s + 6}$ <p>Будет начинаться с координаты фазы:</p> | <ul style="list-style-type: none"> - +180 - +90 - 0 - -90 - -180 |
| 17 | ПК-3.4 | <p>Зигзагообразный элемент в схеме обозначает ..</p>  | <ul style="list-style-type: none"> - возмущающее воздействие - нагревательный элемент - измерительный элемент - чувствительный элемент |
| 18 | ПК-2.1 ПК-3.4 | <p>Какие показатели можно определить по графику:</p>  | <ul style="list-style-type: none"> - запас устойчивости по фазе - запас устойчивости по амплитуде - перерегулирование - время регулирования - длительность фронта - частота среза |
| 19 | ПК-2.1 ПК-3.4 | <p>Какие показатели можно определить по графику:</p>  | <ul style="list-style-type: none"> - запас устойчивости по фазе - запас устойчивости по амплитуде - перерегулирование - время регулирования - длительность фронта - частота среза |
| 20 | ПК-2.1 ПК-3.4 | <p>Что обозначает выделенное число на графике:</p>  | <ul style="list-style-type: none"> - запас устойчивости по фазе - запас устойчивости по амплитуде - перерегулирование - время регулирования - длительность фронта - частота среза |