



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Магнитогорский государственный технический университет им. Г.И. Носова»



УТВЕРЖДАЮ
Директор ИЭиАС
С.И. Лукьянов

26.02.2020 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

ТЕХНОЛОГИЧЕСКИЕ ДАТЧИКИ

Направление подготовки (специальность)
11.04.04 Электроника и нанoeлектроника

Направленность (профиль/специализация) программы
Промышленная электроника и автоматика электротехнических комплексов

Уровень высшего образования - магистратура

Форма обучения
очная

Институт/ факультет	Институт энергетики и автоматизированных систем
Кафедра	Электроники и микроэлектроники
Курс	1
Семестр	1

Магнитогорск
2020 год

Рабочая программа составлена на основе ФГОС ВО по направлению подготовки 11.04.04 Электроника и микроэлектроника (уровень магистратуры) (приказ Минобрнауки России от 22.09.2017 г. № 959)

Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании кафедры Электроники и микроэлектроники
13.02.2020 г. протокол № 6

Зав. кафедрой _____ С.И. Лукьянов

Рабочая программа одобрена методической комиссией ИЭиАС
26.02.2020 г. протокол № 5

Председатель _____ С.И. Лукьянов

Рабочая программа составлена:
доцент кафедры ЭиМЭ, канд. техн. наук _____

Д.В. Швидченко

Рецензент:

директор СЦ, ООО "ТЕХНОАП Инжиниринг", канд. техн. наук _____

Е.С. Суспицын

Лист актуализации рабочей программы

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2021 - 2022 учебном году на заседании кафедры Электроники и микроэлектроники

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.И. Лукьянов

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2022 - 2023 учебном году на заседании кафедры Электроники и микроэлектроники

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.И. Лукьянов

1 Цели освоения дисциплины (модуля)

Сформировать способность к профессиональной эксплуатации современного контрольно-измерительного оборудования и приборов, организовывать работы по наладке, настройке, регулировке, опытной проверке и техническому обслуживанию указанного оборудования.

Освоение современных методов и средств измерения наиболее распространенных и используемых на практике электрических и неэлектрических величин. Изучение основных видов датчиков промышленного и бытового применения, их режимов эксплуатации, а также физических принципов и явлений, лежащих в основе их работы. Умение анализировать применимость различных типов датчиков, пользоваться методиками оценки надежности предлагаемых решений, определять технико-экономические показатели их применения в конкретных условиях.

Задачи дисциплины – изучение многообразия принципов построения первичных измерительных преобразователей с микропроцессорной обработкой информации, реализуемым в них методов измерения и контроля, проведение экспериментальных исследований изучаемых устройств в различных режимах функционирования, ознакомление с существующими в данной области в настоящее время проблемами и способами их решения.

2 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Дисциплина Технологические датчики входит в часть учебного плана формируемую участниками образовательных отношений образовательной программы.

Для изучения дисциплины необходимы знания (умения, владения), сформированные в результате изучения дисциплин/ практик:

Студент, приступивший к изучению дисциплины «Технологические датчики» должен:

знать:

- фундаментальные законы природы и основные физические законы в области механики, термодинамики, электричества и магнетизма, оптики и атомной физики;
- основные химические понятия и законы;
- основы метрологии, основные методы и средства измерения физических величин;
- классификацию твердых тел на металлы, полупроводники и диэлектрики с точки зрения зонной теории;
- основные электрические, магнитные и оптические свойства твердых тел, механизмы протекания тока;
- физические и физико-химические основы технологии производства изделий электроники и наноэлектроники, физико-технологические и экономические ограничения интеграции и миниатюризации электронной компонентной базы;
- элементную базу аналоговой и цифровой техники, принцип действия и методы расчета элементов аналоговых и цифровых интегральных схем;

уметь:

- применять математические методы, физические и химические законы для решения практических задач;
- применять методы и средства измерения физических величин;
- применять методы расчета параметров и характеристик, моделирования и проектирования приборов и устройств вакуумной, плазменной, твердотельной, микроволновой и оптической электроники и наноэлектроники;
- осуществлять выбор элементной базы аналоговых и цифровых интегральных схем и технологии их изготовления в зависимости от требований к электрическим характеристикам;

владеть:

- навыками практического применения законов физики, химии и экологии;
- методами обработки и оценки погрешности результатов измерений;
- сведениями о технологии изготовления материалов и элементов электронной техники, об основных тенденциях развития электронной компонентной базы;
- методами экспериментальных исследований параметров и характеристик материалов, приборов и устройств вакуумной, плазменной, твердотельной, микро-волновой и оптической электроники и наноэлектроники, современными программными средствами их моделирования и проектирования;
- навыками работы с информационными базами данных об отечественных и зарубежных электронных компонентах.

Знания (умения, владения), полученные при изучении данной дисциплины будут необходимы для изучения дисциплин/практик:

Контроль и испытания электронных устройств
Надежность электронных устройств
Сенсорные датчики
Системы сбора, и обработки и передачи информации
Выполнение и защита выпускной квалификационной работы
Производственная-преддипломная практика

3 Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины (модуля) и планируемые результаты обучения

В результате освоения дисциплины (модуля) «Технологические датчики» обучающийся должен обладать следующими компетенциями:

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции
ПК-2	Способен разрабатывать структурные и функциональные схемы электронных систем и комплексов, принципиальные схемы устройств с использованием средств компьютерного проектирования, проведением проектных расчетов и технико-экономическим обоснованием принимаемых решений
ПК-2.1	Разрабатывает эскизный проект, включающей: выбор структурной схемы электронного устройства или системы путем сопоставления различных вариантов и их оценки с точки зрения технических и экономических требований; расчет всех необходимых показателей структурной схемы электронного устройства или системы, в том числе показателей качества; выбор и обоснование схемы вспомогательных устройств
ПК-2.2	Подготавливает технический проект, включающего: разработку принципиальной схемы всего электронного устройства и отдельных его деталей и узлов; выбор типа элементов с учетом технических требований к разрабатываемому устройству, экономической целесообразности и предполагаемой технологии его изготовления
ПК-2.3	Производит технико-экономическое обоснование принятого решения с расчетами себестоимости устройства и стоимости его эксплуатации; сравнение с аналогами по технико-экономическим характеристикам

4. Структура, объём и содержание дисциплины (модуля)

Общая трудоемкость дисциплины составляет 5 зачетных единиц 180 акад. часов, в том числе:

- контактная работа – 74,3 акад. часов;
- аудиторная – 72 акад. часов;
- внеаудиторная – 2,3 акад. часов
- самостоятельная работа – 70 акад. часов;
- подготовка к экзамену – 35,7 акад. часа

Форма аттестации - экзамен

Раздел/ тема дисциплины	Семестр	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа студента	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код компетенции
		Лек.	лаб. зан.	практ. зан.				
1. Основные принципы построения измерительных систем								
1.1 Обобщённая структура измерительной системы. Статические характеристики элементов измерительной системы: систематические и статистические. Ошибка измерения в установившемся режиме. Способы уменьшения статической ошибки измерения.	1			8	7	самостоятельное изучение учебной литературы. Подготовка к практическим занятиям и контрольной работе	контрольная работа	
1.2 Динамические характеристики элементов измерительной системы. Динамическая ошибка при измерении. Способы уменьшения динамической ошибки измерения.				8	7	самостоятельное изучение учебной литературы. Подготовка к практическим занятиям и контрольной работе	контрольная работа	
1.3 Применение теории четырёхполосников для расчёта измерительных систем					8	8	самостоятельное изучение учебной литературы. Подготовка к практическим занятиям и контрольной работе	контрольная работа

1.4 Сигналы и шум в измерительных системах. Влияние шума и помех на измерительные цепи. Источники шума. Методы снижения влияния шума и помех на процесс измерения.			8	8	самостоятельное изучение учебной литературы. Подготовка к практическим занятиям и контрольной работе	контрольная работа	
1.5 Надёжность измерительной системы. Способы повышения надёжности измерительной системы.			8	8	самостоятельное изучение учебной литературы. Подготовка к практическим занятиям и контрольной работе	контрольная работа	
Итого по разделу			40	38			
2. Основные элементы измерительных систем							
2.1 Основные типы сенсоров (чувствительных элементов). Классификация сенсоров: по физическому принципу измерения, по типу выходного сигнала, активные и пассивные.	1		8/ЗИ	8	самостоятельное изучение учебной литературы. Подготовка к практическим занятиям.		
2.2 Основные схемы формирования сигнала: мерительные мосты, усилители, схемы модуляции, демодуляции, осцилляторы и резонаторы.			8/ЗИ	8	самостоятельное изучение учебной литературы. Подготовка к практическим занятиям.		
2.3 Элементы обработки сигналов: АЦП, ЦАП, микроконтроллеры, компьютеры, ЦОС			8/ЗИ	8	самостоятельное изучение учебной литературы. Подготовка к практическим занятиям.		
2.4 Элементы отображения информации. Обзор и выбор			8/ЗИ	8	самостоятельное изучение учебной литературы. Подготовка к практическим занятиям.		
Итого по разделу			32/12И	32			
Итого за семестр			72/12И	70		экзамен	
Итого по дисциплине			72/12И	70		экзамен	

5 Образовательные технологии

Практические занятия проходят как в традиционной форме, так и в интерактивной форме, где студентам заранее предлагается ознакомиться с информацией по теме занятия для подготовки вопросов преподавателю, таким образом, практическое занятие проходит по типу «вопросы–ответы–дискуссия». На всех практических занятиях также применяются элементы занятия-визуализации, за счет представления части материала с помощью заранее подготовленных презентаций, слайдов с помощью мультимедийного оборудования.

Теоретический материал, освоенный студентами самостоятельно, закрепляется на практических занятиях, на которых выполняются индивидуальные и групповые задания по пройденной теме. Часть практических занятий проводится в виде традиционных семинаров с целью более глубокого и полного усвоения теоретического материала по данной теме. Для этого студентам предлагается готовить доклады по рассматриваемой теме с дальнейшим обсуждением в ходе практического занятия (учебных дискуссий). На практических занятиях также применяются метод контекстного обучения, работы в команде и метод case-study, позволяющие усвоить учебный материал путём выявления связей между конкретным знанием и его применением, а также анализа конкретных ситуаций и поиска решений в группе студентов. Защита результатов практических заданий проходит в виде диалога преподавателя и студента, преподавателем задаются контрольные вопросы с целью выяснения глубины знаний студента по данному разделу, при этом пробелы в знаниях студента восполняются дополнительными пояснениями, комментариями преподавателя.

В качестве оценочных средств на протяжении семестра используются контрольные работы. Самостоятельная работа студентов заключается в проработке материала при подготовке к практическим занятиям.

6 Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся

Представлено в приложении 1.

7 Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

Представлены в приложении 2.

8 Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля)

а) Основная литература:

1. Датчики: справочное пособие / В. М. Шарапов, Е. С. Полищук, Н. Д. Кошевой, Г. Г. Ишанин. — Москва: Техносфера, 2012. — 624 с. — ISBN 978-5-94836-316-5. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/73560> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

2. Немченко, В. И. Проектирование установки датчиков и средств автоматизации на технологическом оборудовании : учебное пособие / В. И. Немченко, Г. Н. Епифанова, А. Г. Панкратова. — 2-е изд. — Самара : АСИ СамГТУ, 2017. — 58 с. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/127541> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

б) Дополнительная литература:

1. Войтович, И. Д. Интеллектуальные сенсоры : учебное пособие / И. Д. Войтович, В. М. Корсунский. — 2-е изд. — Москва : ИНТУИТ, 2016. — 1164 с. — ISBN 978-5-9963-0124-9. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/100608> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

2. Попов, Г. В. Микромеханические инерциальные датчики : учебное пособие / Г. В. Попов. — Москва : МГТУ им. Н.Э. Баумана, 2015. — 269 с. — ISBN 978-5-7038-4336-9. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/103444> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

3. Рыжова, А. А. Устройство, работа и метрологическое обслуживание датчиков систем автоматизации : учебно-методическое пособие / А. А. Рыжова. — Казань : КНИТУ, 2018. — 220 с. — ISBN 978-5-7882-2428-2. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/138496> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

в) Методические указания:

1. Лабораторный практикум по курсу "Датчики на основе микро- и нанотехнологий : учебное пособие / Б. И. Подлепецкий, С. В. Гуменюк, М. Ю. Никифорова, Н. Н. Самотаев. — Москва : НИЯУ МИФИ, 2010. — 56 с. — ISBN 978-5-7262-1356-9. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/75741> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

2. Систематические характеристики элементов измерительных систем – методические указания. URL: https://newlms.magtu.ru/pluginfile.php/1452667/mod_resource/content/1/%D0%A1%D0%B8%D1%81%D1%82%D0%B5%D0%BC%D0%B0%D1%82%D0%B8%D1%87%D0%B5%D1%81%D0%BA%D0%B8%D0%B5%20%D1%85%D0%B0%D1%80%D0%B0%D0%BA%D1%82%D0%B5%D1%80%D0%B8%D1%81%D1%82%D0%B8%D0%BA%D0%B8.pdf — Режим доступа: для авториз. пользователей.

3. Статические характеристики элементов измерительных систем – методические указания. URL: https://newlms.magtu.ru/pluginfile.php/1452671/mod_resource/content/1/%D1%81%D1%82%D0%B0%D1%82%D0%B8%D1%81%D1%82%D0%B8%D1%87%D0%B5%D1%81%D0%BA%D0%B8%D0%B5%20%D1%85%D0%B0%D1%80%D0%B0%D0%BA%D1%82%D0%B5%D1%80%D0%B8%D1%81%D1%82%D0%B8%D0%BA%D0%B8.pdf — Режим доступа: для авториз. пользователей.

4. Статическая ошибка. Способы снижения статической ошибки – методические указания. URL: https://newlms.magtu.ru/pluginfile.php/1452674/mod_resource/content/1/%D0%A1%D1%82%D0%B0%D1%82%D0%B8%D1%87%D0%B5%D1%81%D0%BA%D0%B0%D1%8F%20%D0%BE%D1%88%D0%B8%D0%B1%D0%BA%D0%B0.pdf — Режим доступа: для авториз. пользователей.

5. Динамические характеристики элементов измерительных систем – методические указания. URL: https://newlms.magtu.ru/pluginfile.php/1452676/mod_resource/content/1/%D0%B4%D0%B8%D0%BD%D0%B0%D0%BC%D0%B8%D1%87%D0%B5%D1%81%D0%BA%D0%B8%D0%B5%20%D1%85%D0%B0%D1%80%D0%B0%D0%BA%D1%82%D0%B5%D1%80%D0%B8%D1%81%D1%82%D0%B8%D0%BA%D0%B8.pdf — Режим доступа: для авториз. пользователей.

6. Динамическая ошибка. Способы снижения динамической ошибки – методические указания. URL: https://newlms.magtu.ru/pluginfile.php/1452679/mod_resource/content/1/%D0%B4%D0%B8%D0%BD%D0%B0%D0%BC%D0%B8%D1%87%D0%B5%D1%81%D0%BA%D0%B0%D1%8F%20%D0%BE%D1%88%D0%B8%D0%B1%D0%BA%D0%B0.pdf — Режим доступа: для авториз. пользователей.

7. Теория четырёхполюсников. Влияние нагрузки. URL:
https://newlms.magtu.ru/pluginfile.php/1452680/mod_resource/content/1/%D1%82%D0%B5%D0%BE%D1%80%D0%B8%D1%8F%20%D1%87%D0%B5%D1%82%D1%8B%D1%80%D1%91%D1%85%D0%BF%D0%BE%D0%BB%D1%8E%D1%81%D0%BD%D0%B8%D0%BA%D0%BE%D0%B2.pdf — Режим доступа: для авториз. пользователей.

г) Программное обеспечение и Интернет-ресурсы:

Программное обеспечение

Наименование ПО	№ договора	Срок действия лицензии
MS Windows 7 Professional(для классов)	Д-1227-18 от 08.10.2018	11.10.2021
MS Office 2007 Professional	№ 135 от 17.09.2007	бессрочно
NI MultiSim Education	К-68-08 от 29.05.2008	бессрочно
MathWorks MathLab v.2014 Classroom License	К-89-14 от 08.12.2014	бессрочно
NI Developer Suite	К-118-08 от 20.10.2008	бессрочно

Профессиональные базы данных и информационные справочные системы

Название курса	Ссылка
Поисковая система Академия Google (Google Scholar)	URL: https://scholar.google.ru/
Федеральное государственное бюджетное учреждение «Федеральный институт промышленной собственности»	URL: http://www1.fips.ru/

9 Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

1. Учебные аудитории для проведения занятий лекционного типа.
 Мультимедийные средства хранения, передачи и представления информации, демонстрационные плакаты.
2. Учебные аудитории для проведения практических занятий.
 - 2.1. Мультимедийные средства хранения, передачи и представления учебной информации.
 - 2.2. Персональные компьютеры с установленным ПО для проектирования и моделирования измерительных систем (MathLab и NI Multisim).
3. Помещения для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования.
 Шкафы для хранения учебных стендов и макетных плат, учебного оборудования и учебных пособий.
4. Помещения для самостоятельной работы обучающихся.
 Персональные компьютеры с пакетом MS Office, ПО для проектирования и моделирования измерительных систем (MathLab и NI Multisim) локальной сетью и доступом в электронную информационно-образовательную среду университета.

Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студентов

По дисциплине «Технологические датчики» предусмотрена аудиторная и внеаудиторная самостоятельная работа обучающихся.

Аудиторная самостоятельная работа студентов предполагает решение контрольных задач на практических занятиях.

Примерные аудиторные контрольные работы (АКР):

АКР №1 «Обобщённая структура измерительной системы. Статические характеристики элементов измерительной системы: систематические и статистические. Ошибка измерения в установившемся режиме. Способы уменьшения статической ошибки измерения.»:

1. Датчик усилия имеет выходной диапазон от 1 до 5 В, соответствующий входному диапазону от 0 до 2×10^5 Н. Найдите уравнение аппроксимирующей прямой.

2. Датчик перепада давления имеет входной диапазон от 0 до 2×10^4 Па и выходной диапазон от 4 до 20 мА. Найдите уравнение аппроксимирующей прямой.

3. Нелинейный датчик давления имеет входной диапазон от 0 до 10 бар и выходной диапазон от 0 до 5 В. При давлении в 4 бара выходное напряжение составляет 2,2 В. Рассчитайте нелинейность в вольтах и в процентах относительно выходного диапазона.

4. Нелинейный датчик температуры имеет входной диапазон от 0 до 400 °С и выходной диапазон от 0 до 20 мВ. При температуре в 100 °С выходной сигнал равен 4,5 мВ. Определите нелинейность при 100°С в милливольтгах и в процентах от выходного диапазона.

5. Термопара используется для измерения температуры в диапазоне от 0 до 500 °С. При калибровке были получены следующие значения:

T,оС	0	100	200	300	500
E, мкВ	0	5286	10 777	16 325	27 388

6. Датчик давления имеет выходной диапазон от 1,0 до 5,0В при стандартной температуре окружающей среды в 20°С, и выходной диапазон от 1,2 до 5,2В при температуре 30°С. Оцените количественно влияние данной внешней помехи на передаточную характеристику.

7. Датчик давления имеет входной диапазон от 0 до 10^4 Па и выходной диапазон от 4 до 20мА при стандартной температуре окружающей среды 20°С. Если температура окружающей среды вырастает до 30°С, то выходной диапазон становится равным от 4,2 до 20,8мА. Найдите значения параметров K_I и K_M влияния данной внешней помехи.

8. Аналогово-цифровой преобразователь имеет входной диапазон от 0 до 5В. Рассчитайте разрешающую способность (ошибку) в вольтах и в процентах относительно входного диапазона:

- для 8-разрядного АЦП;
- для 16-разрядного АЦП.

9. Датчик уровня имеет выходной диапазон от 0 до 10В. Для уровня 3 метра, выходной сигнал имеет значения 3,05В и 2,95В для случаев падения и возрастания уровня соответственно. Найдите значение гистерезиса в процентах относительно выходного диапазона.

10. ЭДС спая термопары принимает значение 645мкВ для точки пара, 3375мкВ для точки цинка и 9149мкВ для точки серебра. Принимая, что зависимость ЭДС от температуры имеет вид $E(t)=a_1T+a_2T^2+a_3T^3$ (T в °С), найдите a_1 , a_2 и a_3 .

11. Зависимость сопротивления термистора от температуры имеет вид $R(\theta)=\alpha \cdot \exp(\beta/\theta)$ (θ в К). Сопротивление термистора для точки льда (273,15К) составляет 9,00кОм, а сопротивление в точке пара 0,50кОм. Определите сопротивление термистора при 25°С.

12. Датчик смещения имеет входной диапазон от 0,0 до 3,0см и стандартное напряжение питания V_S 0,5В. Используя результаты калибровки, приведённые в таблице, определите:

- максимальную нелинейность в процентах относительно выходного диапазона;
- коэффициенты K_I , K_M , характеризующие влияние изменения напряжения питания;
- коэффициент наклона аппроксимирующей прямой.

Смещение x , см	0,0	0,5	1,0	1,5	2,0	2,5	3,0
Выходное напряжение, мВ ($V_S=0,5$)	0,0	16,5	32,0	44,0	51,5	55,5	58,0
Выходное напряжение, мВ ($V_S=0,6$)	0,0	21,0	41,5	56,0	65,0	70,5	74,0

13. Измерительная система состоит из термопары типа хромель-алюмель (с компенсацией холодного спая), преобразователя в токовый сигнал (А/мВ) и самописца. В таблице приведены уравнения и параметры данных элементов. Предполагая, что все распределения вероятностей являются нормальными, рассчитайте среднее и стандартное отклонение распределения вероятности ошибки измерения, при входной температуре 117°С.

	Chromel–alumel thermocouple	e.m.f-to-current converter	Recorder
Model equation	$E = C_0 + C_1T + C_2T^2$	$i = K_1E + K_M E \Delta T_a + K_I \Delta T_a + a_1$	$T_M = K_2i + a_2$
Mean values	$\bar{C}_0 = 0.00$ $\bar{C}_1 = 4.017 \times 10^{-2}$ $\bar{C}_2 = 4.66 \times 10^{-6}$	$\bar{K}_1 = 3.893$ $\Delta T_a = -10$ $\bar{a}_1 = -3.864$ $\bar{K}_M = 1.95 \times 10^{-4}$ $\bar{K}_I = 2.00 \times 10^{-3}$	$\bar{K}_2 = 6.25$ $\bar{a}_2 = 25.0$
Standard deviations	$\sigma_{C_0} = 6.93 \times 10^{-2}$ $\sigma_{C_1} = \sigma_{C_2} = 0$	$\sigma_{a_1} = 0.14, \sigma_{\Delta T_a} = 10$ $\sigma_{K_1} = \sigma_{K_M} = \sigma_{K_I} = 0$	$\sigma_{a_2} = 0.30$ $\sigma_{K_2} = 0.0$

14. Схема измерения давления состоит из датчика давления, измерительного моста, усилителя и самописца. В таблице приведены коэффициенты K передаточных линейных характеристик всех элементов системы и соответствующие диапазоны ошибок h .

- Рассчитайте стандартное отклонение σ_E функции распределения ошибки измерения.

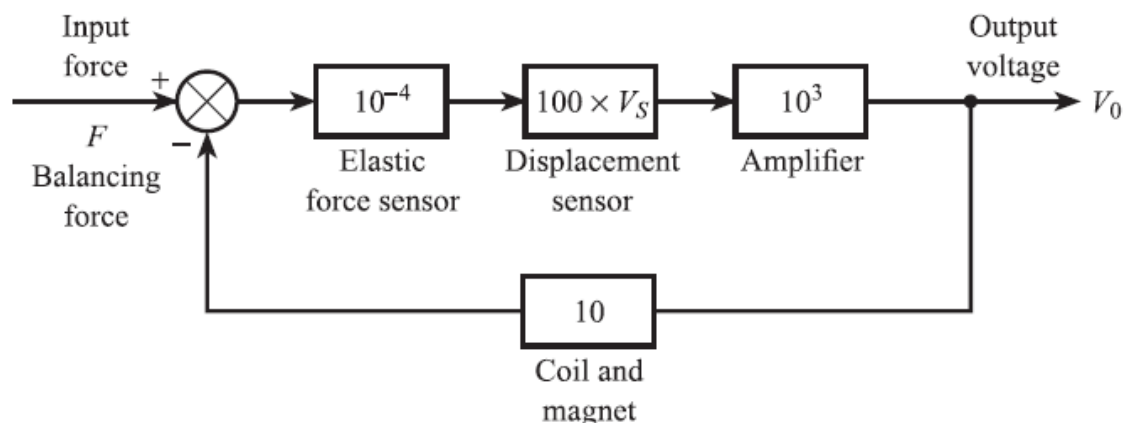
- Учитывая, что самописец настроен неправильно, так что его чувствительность составляет 225Па/мВ, рассчитайте среднее значение ошибки измерения \bar{E} при входном давлении $5 \cdot 10^3$ Па.

Element	Linear sensitivity K	Error bandwidth $\pm h$
Pressure sensor	$10^{-4} \Omega \text{ Pa}^{-1}$	$\pm 0.005 \Omega$
Deflection bridge	$4 \times 10^{-2} \text{ mV } \Omega^{-1}$	$\pm 5 \times 10^{-4} \text{ mV}$
Amplifier	10^3 mV mV^{-1}	$\pm 0.5 \text{ mV}$
Recorder	250 Pa mV^{-1}	$\pm 100 \text{ Pa}$

15. На рисунке приведена структурная схема датчика усилия, охваченного отрицательной обратной связью. Сенсор (пружина) преобразует усилие в перемещение; датчик перемещения преобразует полученное перемещение в сигнал напряжения. V_S – напряжение источника питания датчика перемещения. Источник питания нестабилен.

Рассчитайте выходное напряжение V_0 при:

- $V_S = 1\text{В}; F = 50\text{Н};$
- $V_S = 1,5\text{В}; F = 50\text{Н}.$

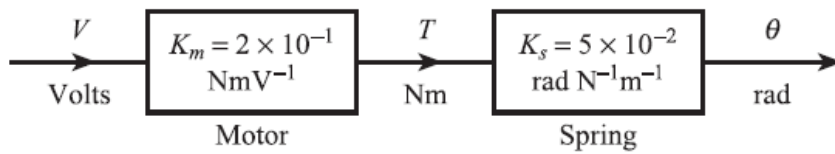


16. На рисунке приведена структурная схема вольтметра. Мотор создаёт момент T пропорциональный входному напряжению V , а угловое смещение пружины θ пропорционально моменту T . Жёсткость пружины K_S может варьироваться в диапазоне $\pm 10\%$ относительно номинального значения $5 \cdot 10^{-2}$ рад/Нм. Дополнительно доступны следующие элементы:

- усилитель постоянного тока с коэффициентом усиления $K=1000$;
- вычитатель напряжения;
- стабильный датчик угловых перемещений с передаточным коэффициентом 100В/рад.

– Используя дополнительные элементы, нарисуйте модифицированную схему, в которой уменьшено влияние изменения жёсткости пружины.

– Рассчитайте влияние увеличения жёсткости пружины K_S на 10% на чувствительность модифицированной системы.



АКР №2 «Динамические характеристики элементов измерительной системы. Динамическая ошибка при измерении. Способы уменьшения динамической ошибки измерения».

1. Система измерения температуры состоит из линейных элементов и обладает общей чувствительностью K , равной единице. Динамика системы определяется передаточной функцией первого порядка чувствительного элемента. В момент времени $t = 0$ чувствительный элемент внезапно переносится из воздуха при 20°C в кипящую воду. Через минуту элемент возвращается в воздушную среду. Используя данные, приведенные ниже, рассчитайте динамическую ошибку системы в следующие моменты времени: $t = 10, 20, 50, 120$ и 300c .

Параметры сенсора:

- масса = 5×10^{-2} кг;
- площадь поверхности = 10^{-3} м²;
- удельная теплоемкость = $0,2$ Дж/(кг $^\circ\text{C}$);
- коэффициент теплопередачи для воздуха = $0,2$ Вт/(м² $^\circ\text{C}$);
- коэффициент теплопередачи для воды = $1,0$ Вт/(м² $^\circ\text{C}$).

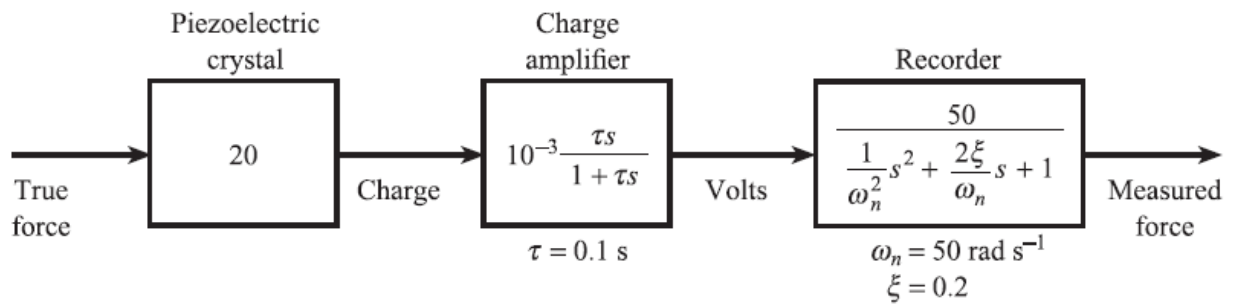
2. Система измерения усилия состоит из линейных элементов и обладает общей чувствительностью K , равной единице. Динамика системы определяется передаточной функцией второго порядка чувствительного элемента, которая имеет собственную частоту $\omega_n = 40$ рад/с и коэффициент демпфирования $\xi = 0,1$. Вычислите динамическую ошибку системы при измерении усилия, изменяющегося по следующему закону:

$$F(t) = 50(\sin 10t + \frac{1}{3} \sin 30t + \frac{1}{5} \sin 50t)$$

3. Термопара, измеряющая температуру в быстро движущейся жидкости имеет постоянную времени 10c .

- Рассчитайте ширину полосы частотной характеристики термопары.
- Найдите диапазон частот, для которых отношение амплитуд находится в пределах $\pm 5\%$.
- Для компенсации инерционности термопары используется схема с передаточной функцией $G(s) = (1 + 10s)/(1 + s)$. Рассчитайте диапазон частот, для которых отношение амплитуд компенсированной системы находится в пределах $\pm 5\%$.
- Скорость жидкости уменьшается, в результате чего постоянная времени термопары увеличивается до 20c . Зарисуйте АЧХ $|G(j\omega)|$ и объясните, почему эффективность вышеуказанной компенсации снижается.

4. Система измерения усилия, состоящая из пьезоэлектрического кристалла, усилителя заряда (интегратора) и регистратора, показана на рисунке:



- Рассчитайте динамическую ошибку системы при изменении усилия по следующему закону:

$$F(t) = 50(\sin 10t + \frac{1}{3} \sin 30t + \frac{1}{5} \sin 50t)$$

- Объясните какие параметры нужно изменить в системе для уменьшения динамической ошибки, полученной в предыдущем задании.

5. Система измерения температуры для газового реактора состоит из линейных элементов и обладает общей чувствительностью K , равной единице. Датчик температуры имеет постоянную времени $5,0\text{с}$; также используется идеальный фильтр нижних частот с частотой среза $0,05\text{Гц}$. Входной температурный сигнал является периодическим с периодом 63с и может быть аппроксимирован рядом Фурье:

$$T(t) = 10(\sin \omega_0 t + \frac{1}{2} \sin 2\omega_0 t + \frac{1}{3} \sin 3\omega_0 t + \frac{1}{4} \sin 4\omega_0 t)$$

где ω_0 – угловая частота основной гармоники.

- Рассчитайте изменение выходного сигнала;
- Рассчитайте изменение динамической ошибки;
- Объясните какие параметры нужно изменить в системе для уменьшения полученной динамической ошибки.

Внеаудиторная самостоятельная работа обучающихся осуществляется в виде изучения литературы по соответствующему разделу с проработкой материала.

ПРИЛОЖЕНИЕ 2

а) Планируемые результаты обучения и оценочные средства для проведения промежуточной аттестации:

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
<p>ПК-2: Способен разрабатывать структурные и функциональные схемы электронных систем и комплексов, принципиальные схемы устройств с использованием средств компьютерного проектирования, проведением проектных расчетов и технико-экономическим обоснованием принимаемых решений</p>		
ПК-2.1:	<p>Разрабатывает эскизный проект, включающей: выбор структурной схемы электронного устройства или системы путем сопоставления различных вариантов и их оценки с точки зрения технических и экономических требований; расчет всех необходимых показателей структурной схемы электронного устройства или системы, в том числе показателей качества; выбор и обоснование схемы вспомогательных устройств</p>	<p>Примерный перечень вопросов для подготовки к экзамену:</p> <ul style="list-style-type: none"> – <i>какова структура обобщенной измерительной системы?</i> – <i>что такое «ошибка измерительной системы»?</i> – <i>каково назначение сенсора (чувствительного элемента) в обобщенной измерительной системе? Приведите примеры сенсоров.</i> – <i>каково назначение формирователя сигнала в обобщенной измерительной системе? Приведите примеры формирователей сигналов.</i> – <i>каково назначение обработчика сигнала в обобщенной измерительной системе? Приведите примеры обработчиков сигналов.</i> – <i>каково назначение элемента отображения в обобщенной измерительной системе? Приведите примеры элементов отображения.</i> – <i>что такое «статическая характеристика элемента измерительной системы»?</i> – <i>что такое систематические характеристики элементов измерительной системы? Приведите примеры систематических характеристик.</i> – <i>что такое нелинейность элемента измерительной системы? Как рассчитывается?</i> – <i>что такое чувствительность элемента измерительной системы? Как рассчитывается?</i>

		<ul style="list-style-type: none"> – каков эффект влияния внешних помех на измерения: что такое эффект приращения и изменение чувствительности относительно характеристики элемента измерительной системы? – в чём заключается эффект гистерезиса? Приведите примеры. – что такое разрешающая способность? – каким образом изменяются характеристики элементов при старении и износе? – что такое «диапазон ошибки»? – что такое статистические характеристики элементов измерительной системы? Приведите примеры статистических характеристик. – что такое повторяемость? – что такое «комбинирование погрешностей»? – что такое «допуск»? – как рассчитывается среднее значение и стандартное отклонение выхода элемента при условии нормального распределения отклонений в измерениях? – что такое калибровка? – чем отличается точность от погрешности? – назовите способы уменьшения статической ошибки. – объясните способ компенсации нелинейности. – перечислите способы компенсации внешнего возмущения. – в чём заключается метод противодействия внешнему возмущению? – каким образом ООС компенсирует внешнее возмущение? – каким образом использование дифференциальных схем компенсирует внешнее возмущение? – что такое «динамическая характеристика элемента измерительной системы»? – что такое «звено первого
--	--	---

		<p><i>порядка»? Какова передаточная функция?</i></p> <ul style="list-style-type: none"> – для чего применяется преобразование Лапласа? – что такое «звено второго порядка»? Какова передаточная функция? – в чём заключается принцип аналогии при описании различных физических процессов звеньями первого и второго порядка? – каким образом выполняется идентификация передаточной функции элемента, по реакции на единичный сигнал? – каким образом выполняется идентификация передаточной функции элемента, по реакции на гармонический сигнал? – что такое «динамическая ошибка»? – перечислите способы уменьшения динамической ошибки. – в чём заключаются конструктивные способы снижения динамической ошибки? – в чём заключается способ динамической компенсации. – каким образом ООС уменьшает динамическую ошибку? Что такое глубина ООС? – что такое четырёхполюсник? – в чём заключается теорема об эквивалентном источнике напряжения (теорема Тевенина)? – в чём заключается теорема об эквивалентном источнике тока (теорема Нортон)? – перечислите методы снижения влияния шума и помех на измерение. – перечислите способы повышения надёжности измерительной системы.
ПК-2.2:	Подготавливает технический проект, включающего: разработку принципиальной схемы всего электронного устройства и отдельных его деталей и узлов; выбор типа элементов с учетом технических требований к разрабатываемому устройству,	<p>Перечень практических заданий для текущего контроля:</p> <ul style="list-style-type: none"> – Датчик усиления имеет выходной диапазон от 1 до 5 В, соответствующий входному диапазону от 0 до 2×10^5 Н. <p>Найдите уравнение аппроксимирующей прямой.</p>

	<p>экономической целесообразности и предполагаемой технологии его изготовления</p>	<p>– Датчик перепада давления имеет входной диапазон от 0 до 2×10^4 Па и выходной диапазон от 4 до 20 мА. Найдите уравнение аппроксимирующей прямой.</p> <p>– Нелинейный датчик давления имеет входной диапазон от 0 до 10 бар и выходной диапазон от 0 до 5 В. При давлении в 4 бара выходное напряжение составляет 2,2 В. Рассчитайте нелинейность в вольтах и в процентах относительно выходного диапазона.</p> <p>– Нелинейный датчик температуры имеет входной диапазон от 0 до 400°C и выходной диапазон от 0 до 20 мВ. При температуре в 100°C выходной сигнал равен 4,5 мВ. Определите нелинейность при 100°C в милливольтмах и в процентах от выходного диапазона.</p> <p>– Датчик давления имеет выходной диапазон от 1,0 до 5,0В при стандартной температуре окружающей среды в 20°C, и выходной диапазон от 1,2 до 5,2В при температуре 30°C. Оцените количественно влияние данной внешней помехи на передаточную характеристику.</p> <p>– Датчик давления имеет входной диапазон от 0 до 10^4 Па и выходной диапазон от 4 до 20 мА при стандартной температуре окружающей среды 20°C. Если температура окружающей среды вырастает до 30°C, то выходной диапазон становится равным от 4,2 до 20,8 мА. Найдите значения параметров КI и КМ влияния данной внешней помехи.</p> <p>– Аналогово-цифровой преобразователь имеет входной диапазон от 0 до 5В. Рассчитайте разрешающую способность (ошибку) в вольтах и в процентах относительно входного диапазона:</p> <ul style="list-style-type: none"> – для 8-разрядного АЦП;
--	--	---

		<p>– для 16-разрядного АЦП.</p> <p>– Датчик уровня имеет выходной диапазон от 0 до 10В. Для уровня 3 метра, выходной сигнал имеет значения 3,05В и 2,95В для случаев падения и возрастания уровня соответственно. Найдите значение гистерезиса в процентах относительно выходного диапазона.</p> <p>– ЭДС спая термопары принимает значение 645мкВ для точки пара, 3375мкВ для точки цинка и 9149мкВ для точки серебра. Принимая, что зависимость ЭДС от температуры имеет вид $E(t) = a_1T + a_2T^2 + a_3T^3$ (T в оС), найдите a_1, a_2 и a_3.</p> <p>– Зависимость сопротивления термистора от температуры имеет вид $R(\theta) = \alpha \cdot \exp(\beta/\theta)$ (θ в К). Сопротивление термистора для точки льда (273,15К) составляет 9,00кОм, а сопротивление в точке пара 0,50кОм. Определите сопротивление термистора при 25°С.</p>
ПК-2.3:	<p>Производит технико-экономическое обоснование принятого решения с расчетами себестоимости устройства и стоимости его эксплуатации; сравнение с аналогами по технико-экономическим характеристикам</p>	<p>Перечень практических заданий для подготовки к экзамену:</p> <p>– Система измерения температуры состоит из линейных элементов и обладает общей чувствительностью K, равной единице. Динамика системы определяется передаточной функцией первого порядка чувствительного элемента. В момент времени $t = 0$ чувствительный элемент внезапно переносится из воздуха при 20°С в кипящую воду. Через минуту элемент возвращается в воздушную среду. Используя данные, приведенные ниже, рассчитайте динамическую ошибку системы в следующие моменты времени: $t = 10, 20, 50, 120$ и 300с.</p> <p>– Параметры сенсора:</p> <p>– масса = 5×10^{-2} кг;</p> <p>– площадь поверхности = 10^{-3} м²;</p> <p>– удельная теплоемкость = 0,2</p>

		<p>Дж/(кг°C);</p> <ul style="list-style-type: none"> – коэффициент теплопередачи для воздуха = 0,2 Вт/(м²°C); – коэффициент теплопередачи для воды = 1,0 Вт/(м²°C). <p>– Система измерения усилия состоит из линейных элементов и обладает общей чувствительностью K, равной единице. Динамика системы определяется передаточной функцией второго порядка чувствительного элемента, которая имеет собственную частоту $\omega_n=40$ рад/с и коэффициент демпфирования $\xi=0,1$. Вычислите динамическую ошибку системы при измерении усилия, изменяющегося по следующему закону:</p> $F(t) = 50(\sin 10t + \frac{1}{3}\sin 30t + \frac{1}{5}\sin 50t)$ <ul style="list-style-type: none"> – Термопара, измеряющая температуру в быстро движущейся жидкости имеет постоянную времени 10с. – Рассчитайте ширину полосы частотной характеристики термодпары. – Найдите диапазон частот, для которых отношение амплитуд находится в пределах $\pm 5\%$. – Для компенсации инерционности термодпары используется схема с передаточной функцией $G(s)=(1+10s)/(1+s)$. Рассчитайте диапазон частот, для которых отношение амплитуд компенсированной системы находится в пределах $\pm 5\%$. – Скорость жидкости уменьшается, в результате чего постоянная времени термодпары увеличивается до 20с. Зарисуйте АЧХ $G(j\omega)$ и объясните, почему эффективность вышеуказанной компенсации снижается. <p>– Система измерения</p>
--	--	--

		<p><i>температуры для газового реактора состоит из линейных элементов и обладает общей чувствительностью K, равной единице. Датчик температуры имеет постоянную времени $5,0$с; также используется идеальный фильтр нижних частот с частотой среза $0,05$Гц. Входной температурный сигнал является периодическим с периодом 63с и может быть аппроксимирован рядом Фурье:</i></p> $- T(t) = 10(\sin \omega_0 t + \frac{1}{2} \sin 2\omega_0 t + \frac{1}{3} \sin 3\omega_0 t + \frac{1}{4} \sin 4\omega_0 t)$ <p><i>где ω_0 – угловая частота основной гармоники.</i></p> <ul style="list-style-type: none"> <i>– Рассчитайте изменение выходного сигнала;</i> <i>– Рассчитайте изменение динамической ошибки;</i> <i>– Объясните какие параметры нужно изменить в системе для уменьшения полученной динамической ошибки.</i>
--	--	--

б) Порядок проведения промежуточной аттестации, показатели и критерии оценивания:

Промежуточная аттестация по дисциплине «Технологические датчики» включает теоретические вопросы, позволяющие оценить уровень усвоения обучающимися знаний, и практические задания, выявляющие степень сформированности умений и владений, проводится в форме экзамена.

Экзамен по данной дисциплине проводится в устной форме по экзаменационным билетам, каждый из которых включает 2 теоретических вопроса и 2 практических задания.

Показатели и критерии оценивания экзамена:

– на оценку **«отлично»** (5 баллов) – обучающийся демонстрирует высокий уровень сформированности компетенций, всестороннее, систематическое и глубокое знание учебного материала, свободно выполняет практические задания, свободно оперирует знаниями, умениями, применяет их в ситуациях повышенной сложности.

– на оценку **«хорошо»** (4 балла) – обучающийся демонстрирует средний уровень сформированности компетенций: основные знания, умения освоены, но допускаются незначительные ошибки, неточности, затруднения при аналитических операциях, переносе знаний и умений на новые, нестандартные ситуации.

– на оценку **«удовлетворительно»** (3 балла) – обучающийся демонстрирует пороговый уровень сформированности компетенций: в ходе контрольных мероприятий допускаются ошибки, проявляется отсутствие отдельных знаний, умений, навыков, обучающийся испытывает значительные затруднения при оперировании знаниями и умениями при их переносе на новые ситуации.

– на оценку **«неудовлетворительно»** (2 балла) – обучающийся демонстрирует знания не более 20% теоретического материала, допускает существенные ошибки, не может показать интеллектуальные навыки решения простых задач.

– на оценку **«неудовлетворительно»** (1 балл) – обучающийся не может показать знания на уровне воспроизведения и объяснения информации, не может показать интеллектуальные навыки решения простых задач.