

МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ

КИЇВСЬКИЙ НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ ТЕХНОЛОГІЙ ТА ДИЗАЙНУ

КАФЕДРА КОМП'ЮТЕРНО-ІНТЕГРОВАНИХ ТЕХНОЛОГІЙ ТА ВИМІРЮВАЛЬНОЇ ТЕХНІКИ



ПРОГРАМА ФАХОВИХ ВСТУПНИХ ВИПРОБУВАНЬ

на здобуття освітнього ступеня "магістр"
галузі знань 15 Автоматизація та приладобудування
спеціальності 151 Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології
за освітньою програмою
«Комп'ютерно-інтегровані технологічні процеси та виробництва»

Рекомендовано

Вченою радою факультету
мехатроніки та комп'ютерних
технологій
від 18 січня 2017 р.
Протокол № 5

Розглянуто та схвалено

на засіданні кафедри КІТВТ
від 13 січня 2017 р.
Протокол № 6

Київ-2017

ВСТУП

Освітня програма «Комп'ютерно-інтегровані технологічні процеси та виробництва» відноситься до спеціальності 151 Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології. За цією спеціальністю можуть навчатися громадяни, які мають базову вищу освіту (освітньо-кваліфікаційний рівень – бакалавр із цієї спеціальності) або базову чи повну вищу освіту (бакалавр, магістр) з різних спеціальностей за умови складання додаткового вступного іспиту.

Прийом абітурієнтів проводиться за результатами фахових вступних випробувань. Вони відбуватимуться у формі письмового екзамену.

Завдання до фахового вступного випробування вступників, які вступають на навчання для здобуття освітнього ступеня магістр освітньої програми «Комп'ютерно-інтегровані технологічні процеси та виробництва» зі спеціальності 151 «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології» складаються з наступних розділів:

1. теорія автоматичного керування;
2. мікропроцесорні та програмні засоби автоматизації;
3. моделювання і оптимізація систем керування;
4. автоматизація технологічних процесів та виробництв;

Фахове вступне випробування це комплексне кваліфікаційне випробування, метою якого є перевірка знань та практичних навичок вступників з фундаментальних та професійно-орієнтованих дисциплін.

Під час підготовки до іспиту студентам рекомендується повторити матеріал прослуханих в процесі навчання лекцій. Необхідно ознайомитись з підручниками, навчальними посібниками та іншою спеціальною рекомендованою літературою, при наявності конспектів лекцій переглянути вивчений матеріал.

Для здобуття або відновлення навичок практичної роботи необхідно засвоїти методичні матеріали до виконання лабораторних та практичних робіт, при наявності переглянути результати виконання лабораторних робіт. В разі необхідності з дозволу викладачів можна повторно виконати лабораторні роботи. Нижче наведені основні питання, що складають зміст екзаменаційних білетів і повинні бути вивчені студентами. Додається також перелік літератури, за допомогою якої можна самостійно засвоїти матеріал з поставлених питань.

ОПИС ОСНОВНИХ РОЗДІЛІВ

Теорія автоматичного управління – дисципліна, яка вивчає загальні принципи та методи керування в технічних системах. В результаті вивчення теорії автоматичного управління студент повинен знати основні концепції та принципи побудови систем автоматичного регулювання та керування, математичний апарат теорії автоматичного управління, методи аналізу та синтезу систем автоматичного управління, вміти складати математичні моделі систем автоматичного управління, здійснювати аналіз стійкості та якості автоматичних систем, обґрунтовано вибирати структуру та схеми систем автоматичного управління, синтезувати закони та алгоритми оптимального управління об'єктами.

Мікропроцесорні та програмні засоби автоматизації - дисципліна, яка вивчає основи мікропроцесорної техніки, елементної бази, архітектури мікропроцесорів, а також програмування, експлуатацію та принципи побудови мікропроцесорних систем на базі стандартних наборів та ЕОМ при розв'язанні задач автоматизації. В результаті вивчення дисципліни «Мікропроцесорні та програмні засоби» автоматизації студент повинен знати арифметичні, логічні, схемотехнічні основи побудови мікропроцесорних пристроїв, основи побудови та роботи мікропроцесорних пристроїв, мови програмування, що дозволяють працювати з мікропроцесорними пристроями, принципи й засоби сполучення та взаємодії мікропроцесорних систем з зовнішніми пристроями.

Моделювання і оптимізація систем керування – дисципліна, яка вивчає сучасні методи дослідження керованих об'єктів, що описуються детермінованими моделями із зосередженими параметрами, теорії оптимізації, теорії оптимальних процесів. У результаті вивчення цієї навчальної дисципліни студент повинен знати основні типи задач, що виникають при оптимізації технічних об'єктів, основні типи моделей, що застосовуються для опису технічних об'єктів, основну термінологію та визначення в теорії математичного програмування, класичних задач на екстремум, варіаційного числення, теорії динамічного програмування, теорії оптимальних процесів.

Автоматизація технологічних процесів та виробництв - дисципліна, яка вивчає роботу в середовищі CoDeSys фірми 3S (Smart Software Solutions). У результаті вивчення цієї навчальної дисципліни студент повинен вміти працювати в середовищі пакета CoDeSys, проектувати нові та аналізувати вже існуючі системи автоматизації шляхом відокремлювання в них певних структурних елементів та створення для цих елементів відповідних моделей, оптимізувати створені моделі з точки зору розмірів, швидкодії, зовнішнього вигляду та зручності при користуванні.

Проектування систем автоматизації – дисципліна, яка вивчає засоби проектування систем автоматизації в програмному середовищі пакета візуального блочного імітаційного моделювання Simulink математичного пакета Matlab 2015b. У результаті вивчення цієї навчальної дисципліни студент повинен вміти працювати в середовищі пакета візуального блочного імітаційного моделювання Simulink математичного пакета Matlab, проектувати нові та аналізувати вже існуючі системи автоматизації шляхом відокремлювання в них певних структурних елементів та створення для цих елементів відповідних моделей, оптимізувати створені моделі з точки зору розмірів, швидкодії, зовнішнього вигляду та зручності при користуванні.

ОРІЄНТОВНИЙ ПЕРЕЛІК ПИТАНЬ,

ЩО ВІНОСЯТЬСЯ НА ФАХОВЕ ВСТУПНЕ ВИПРОБУВАННЯ

Теорія автоматичного керування.

Керований об'єкт. Керована величина. Задавальний вплив. Збурювальний вплив. Розузгодження. Керувальний пристрій. Алгоритм керування. Керувальний вплив. Слідкувальні, стабілізувальні, програмні, екстремальні, самоналагоджувані, адаптивні системи автоматичного керування. Поділ систем автоматичного керування в залежності від переривчастості їх динамічних характеристик (неперервні, дискретні (імпульсні і цифрові) і релейні). Поділ систем автоматичного керування в залежності від лінійності рівнянь, які описують їх динамічні характеристики (лінійні і нелінійні). Структурні схеми слідкувальних, стабілізувальних, програмних і інших систем автоматичного

керування. Часові і параметричні програми керування. Лінійні (пропорційний, диференціальний і інтегральний) і нелінійні (функціональний, логічний, оптимізуючий і параметричний) алгоритми керування. Способи лінеаризації диференціальних рівнянь (які описують динамічні характеристики систем автоматичного керування). Запис лінеаризованих рівнянь (які описують динамічні характеристики систем автоматичного керування). Перетворення Лапласа. Визначення функції передачі. Часові (перехідна, імпульсна) і частотні (амплітудно-частотна (АЧХ), фазо-частотна (ФЧХ), амплітудно-фазо-частотна (АФЧХ), дійсна (ДЧХ), уявна (УЧХ), логарифмічна амплітудна (ЛАЧХ), логарифмічна фазова (ЛФЧХ)) характеристики систем автоматичного керування. Послідовне з'єднання ланок (часові і частотні характеристики). Паралельне з'єднання ланок (часові і частотні характеристики). Зустрічно-паралельне з'єднання ланок (часові і частотні характеристики). Перенесення точки розгалуження через ланку, перенесення суматора через ланку, перенесення точки розгалуження через суматор і так далі. Послідовне з'єднання ланок (часові і частотні характеристики). Паралельне з'єднання ланок (часові і частотні характеристики). Зустрічно-паралельне з'єднання ланок (часові і частотні характеристики). Перенесення точки розгалуження через ланку, перенесення суматора через ланку, перенесення точки розгалуження через суматор і так далі. Підсилювальна ланка (АЧХ, ФЧХ, АФЧХ, ДЧХ, УЧХ). Аперіодична ланка (АЧХ, ФЧХ, АФЧХ, ДЧХ, УЧХ). Коливальна ланка (АЧХ, ФЧХ, АФЧХ, ДЧХ, УЧХ). Інтегровальна ланка (АЧХ, ФЧХ, АФЧХ, ДЧХ, УЧХ). Інтегровальна аперіодична ланка (АЧХ, ФЧХ, АФЧХ, ДЧХ, УЧХ). Диференціувальна ланка (АЧХ, ФЧХ, АФЧХ, ДЧХ, УЧХ). Диференціувальна аперіодична ланка (АЧХ, ФЧХ, АФЧХ, ДЧХ, УЧХ). Приклад стійкості. Зникаючі збурювання. Незбурений і збурений рух. Стійкість по Ляпунову. Вільний рух системи автоматичного керування. Межі стійкості. Критерії стійкості. Критерій стійкості Рауса. Критерій стійкості Гурвиця. Стійкість систем автоматичного керування, характеристичне рівняння яких має перший, другий, третій або четвертий порядок. Критерій стійкості Михайлова. Критерій

стійкості Найквіста. D-розбиття площини параметрів систем автоматичного керування. Характеристичний комплекс. Області стійкості в площині одного і двох параметрів систем автоматичного керування. Виділення меж областей стійкості систем автоматичного керування. Стійкість систем автоматичного керування з розподіленими параметрами.

Мікропроцесорні та програмні засоби автоматизації;

Бульова функція. Основні логічні функції. Способи завдання бульової функції. Функціонально повні системи логічних функцій. Базис логічної функції. Досконала диз'юнктивна нормальна форма. Досконала кон'юнктивна нормальна форма. Побудова досконалої диз'юнктивної нормальної форми по таблиці істинності. Побудова досконалої кон'юнктивної нормальної форми по таблиці істинності. Числове представлення логічної функції. Мінімальна диз'юнктивна нормальна форма. Мінімальна кон'юнктивна нормальна форма. Карта Карно. Побудова мінімальної диз'юнктивної нормальної форми за допомогою карти Карно. Комбінаційна логічна схема. Наведіть приклад комбінаційної логічної схеми. Дешифратор та принцип його роботи. Мультиплексор та принцип його роботи. Демультиплексор та принцип його роботи. Компаратор та принцип його роботи. Тригер та принцип його роботи. Типи тригерів. Логіка роботи тригерів. Лічильник та принцип його роботи. Лічильник по модулю n. Регістр та принцип його роботи. Типи регістрів. Мікропроцесор та принцип його роботи. Мікроконтролер та принцип його роботи, відмінності від мікропроцесору. Апаратна частина платформи Arduino. Підключення платформи Arduino до комп'ютеру та програмування на Arduino. Структура коду програм для Arduino. Спілкування Arduino з зовнішнім світом: підключення світлодіодів, кнопок, фоторезисторів, термодатчиків та програми, що забезпечують їхню роботу. Цифрові та аналогові сигнали при роботі з Arduino. Широко імпульсна модуляція та її використання. Спілкування Arduino з комп'ютером – прийом, передача інформації. Основні арифметичні та логічні операції при роботі з Arduino. Оператори для побудови циклічних

алгоритмів(Arduino). Функція користувача при програмуванні на Arduino. Типи даних та їх область видимості (Arduino). Серводвигун та робота з ним. Шина I²C: призначення та підключення до мікропроцесору. Підключення зовнішніх бібліотек (Arduino). Робота з пристроями автоматизації кроковим двигуном, пультом дистанційного керування, семисегментним індикатором, LCD дисплеєм, на прикладі роботи з мікропроцесорною платформою Arduino.

Моделювання і оптимізація систем керування.

Математична модель. Об'єкти оптимізації. Варіаційне числення. Методи оптимізації. Методи лінійного цілочисельного програмування. Метод дихотомії. Метод золотого перерізу. Календарне планування. Основні етапи процесу моделювання. Схема моделі за класичним принципом. Основні типи моделей. Класифікація моделей об'єктів керування. Ознаки складних систем. Етапи дослідження складних систем. Завдання розробки, проектування та експлуатації складних систем. Графічне розв'язання задач нелінійного програмування. Задачі підготовки планування експерименту. Вимоги до проектування експерименту. Регресійний аналіз. Нормальний розподіл. Категорії математичних моделей. Графічне представлення симплекс-методу. Формалізація задачі оптимізації. Застосування математичного програмування. Випадки застосування симплекс-методу. Особливості нелінійного програмування. Фізичний зміст градієнта функції. Основні завдання оптимізації. Динамічне програмування. Стохастичне програмування. Детерміновані моделі. Статичні моделі. Теорія ігор. Застосування методу Лагранжа. Вимоги до критерію оптимальності. Принципи системного підходу. Основні властивості кривої нормального розподілу. Транспортні задачі. Графічне представлення розв'язання задачі лінійного програмування. Цільова функція та обмеження в задачах лінійного програмування. Алгебраїчні методи перетворення систем рівнянь для вирішення задач лінійного програмування. Аналітична інтерпретація симплекс-методу. Комбінаторний метод. Метод відтинання. Метод розв'язання цілочисельних задач з двоїчними змінними.

Градiєнтні методи розв'язання нелiнійних задач. Графiчне представлення градiєнтного методу розв'язання нелiнійних задач. Метод Гауса-Зайделя. Графiчне представлення методу Гауса-Зайделя. Алгоритм транспортної задачі.

Автоматизація технологiчних процесiв та виробництв.

Основні відомості про програмований логічний контролер ПЛК150 фірми ОВЕН. Технічні характеристики ПЛК150 фірми ОВЕН. Будова ПЛК150 фірми ОВЕН. Підключення до ПЛК150 фірми ОВЕН вхідних аналогових сигналів. Підключення до ПЛК150 фірми ОВЕН вхідних дискретних сигналів. Підключення до ПЛК150 фірми ОВЕН вихідних аналогових сигналів. Підключення до ПЛК150 фірми ОВЕН вихідних дискретних сигналів. Основні відомості про середовище програмування CoDeSys. Функції в середовищі програмування CoDeSys. Функціональні блоки в середовищі програмування CoDeSys. Програми в середовищі програмування CoDeSys. Дії в середовищі програмування CoDeSys. Ресурси в середовищі програмування CoDeSys. Бібліотеки в середовищі програмування CoDeSys. Типи даних в середовищі програмування CoDeSys. Візуалізації в середовищі програмування CoDeSys. Меню середовища програмування CoDeSys. Панель інструментів середовища програмування CoDeSys. Організатор об'єктів середовища програмування CoDeSys. Редактори програмних компонентів середовища програмування CoDeSys. Глобальні змінні в середовищі програмування CoDeSys. Конфігурація тривоги в середовищі програмування CoDeSys. Менеджер бібліотек в середовищі програмування CoDeSys. Бортжурнал в середовищі програмування CoDeSys. Конфігурація ПЛК в середовищі програмування CoDeSys. Менеджер перегляду в середовищі програмування CoDeSys. Конфігурація задач в середовищі програмування CoDeSys. Налаштування цільової платформи в середовищі програмування CoDeSys. Менеджер параметрів в середовищі програмування CoDeSys. ПЛК-браузер в середовищі програмування CoDeSys. Цифрове трасування в середовищі програмування CoDeSys. Загальні відомості про мову програмування Instruction List (IL). Формат інструкцій мови

програмування Instruction List (IL). Загальні відомості про мову програмування Structured Text (ST). Оператор множинного вибору CASE мови програмування Structured Text (ST). Цикли WHILE і REPEAT мови програмування Structured Text (ST). Цикл FOR мови програмування Structured Text (ST). Переривання ітерацій операторами EXIT і RETURN в мові програмування Structured Text (ST). Загальні відомості про мову програмування Sequential Function Chart (SFC). Кроки і переходи в мові програмування Sequential Function Chart (SFC). Паралельні гілки і альтернативні гілки в мові програмування Sequential Function Chart (SFC). Спрощена SFC-схема і стандартна SFC-схема в мові програмування Sequential Function Chart (SFC). Загальні відомості про мову програмування Function Block Diagram (FBD). Мітки, переходи і повернення в мові програмування Function Block Diagram (FBD). Загальні відомості про мову програмування Ladder Diagram (LD). Ланцюги в мові програмування Ladder Diagram (LD). Реле із самофіксацією в мові програмування Ladder Diagram (LD). Загальні відомості про мову програмування Continuous Function Chart (CFC). Основні елементи мови програмування Continuous Function Chart (CFC). Порядок виконання CFC-схеми.

4. СТРУКТУРА ЕКЗАМЕНАЦІЙНОГО БІЛЕТУ.

Екзаменаційні білети складаються на базі наведених вище питань. Екзаменаційний білет складається з 4 питань. Частина з цих питань має суто теоретичний характер. Деякі питання передбачають можливість ілюстрації відповіді прикладами кодування (обраною вступником мовою програмування). Конкретний приклад екзаменаційного білету наведено у додатку.

5. КРИТЕРІЇ ОЦІНКИ ВСТУПНОГО ВИПРОБУВАННЯ НА ОСВІТНІЙ СТУПЕНЬ МАГІСТР

При проведенні випробування вступникам мають бути забезпечені однакові умови для складання вступних випробувань та об'єктивність

оцінювання їх відповідей. При визначенні підсумкової оцінки за чотирибальною системою (національна шкала) члени Комісії повинні керуватись критеріями, що відповідають Європейській кредитній перевідній системі (ECTS).

Оцінки “відмінно” (A, 90-100 балів) заслуговує абітурієнт, що виявив всебічні, систематичні й глибокі знання навчального матеріалу, передбаченого програмою, здатний синтезувати знання окремих розділів та дисциплін для самостійного розв’язання практичних задач зі спеціальності та, можливо, припускається у відповідях незначних неточностей.

Оцінки “дуже добре” (B, 82-89 балів) та “добре” (C, 75-81 балів) заслуговує абітурієнт, що виявив повні знання навчального матеріалу, передбаченого програмою, показав систематичний характер знань, але у відповідях припускається помітних неточностей, що, тим не менш, не змінюють правильність відповідей у принциповому плані.

Оцінки “задовільно” (D, 67-74 балів) та “достатньо” (E, 60-66 балів) заслуговує абітурієнт, що виявив достатні знання навчального матеріалу, передбаченого програмою та необхідного для роботи за фахом, але допустився помилок у відповідях на запитання.

Оцінки “незадовільно” (FX, 35-59 балів, F, 1-34 бали) заслуговує абітурієнт, що не виконав завдання, виявив суттєві вади в знаннях основного матеріалу, дав відповідь, що не відповідає суті завдання або припустився принципових помилок при його виконанні.

Прийняті критерії застосовуються для оцінювання в цілому як теоретичної, так і практичної частин завдання.

Повнота і правильність відповіді на кожне питання оцінюється членами державної екзаменаційної комісії з розрахунку 25 балів за кожну відповідь.

Бали, отримані за всі 4 відповіді додаються і за загальною сумою балів визначається оцінка.

РЕКОМЕНДОВАНА ЛІТЕРАТУРА

- 1 Автоматизация технологических процессов лёгкой промышленности. Учебное пособие для вузов/ Плужников Л.Н. - Вища шк., 1984. – 368с
- 2 Автоматизация производственных процессов и АСУ в лёгкой промышленности . Айзенберг Л.Г. и др. – Вища шк., 1989 – 304с.
- 3 Контроль параметров технологических процессов в лёгкой промышленности. Скрипник Ю.А и др. – К.Техника, 1980 – 240с.
- 4 Автоматические установки искусственного климата. Халамайзер М.Б. – М: «Машиностроение», 1969. – 312с.
- 5 Созонник Г.Д.,СтекловВ.К. Цифровые системы управления. - К.:Техника,1991.- 332с.
- 6 Технические средства автоматизации. Программно-технические комплексы и контролеры. Елизаров И.А. и др. - Вища шк., 2001. – 377с.
- 7 Методические указания по применению стандартов в схемах автоматизации ТП. Дубровний В.А, Рого К.Г, Присенко М.А. – Киев: КТИЛП, 1987. - 68с.
- 8 Элементы автоматики, проектування та аналіз схем систем автоматизації. Скирута М.А., Ахонченко Д.Н. – К.: КНУТД 2005. - 66с.
- 9 Мікропроцесорний контролер реміконт Р-130, частини I, II, III, IV. Танюк Б.А, Лісовський О.А. Електрона версія.
- 10 Робототехнические системы в текстильной и легкой промышленности /В.А.Климов и др. – М. : Легпроиздат, 1991. – 312с.
- 11 Ганулич А.А. Роботизированная технология швейных изделий. – М. : Легпромиздат, 1990. – 200с.
- 12 Хоровиц П., Хилл У. Искусство схемотехники.- Пер. с англ. (в 3-х т.).-М.: Мир, 1993.- 254с.
- 13 Левшина Е.С., Новицкий П.В. Электрические измерения физических величин.- Л.: Энергоатомиздат, 1983. - 320 с.
- 14 Киричков В.Н. Идентификация объектов и систем управления технологическими процесами.-К.:Вища школа,1990. -263с.

- 15 Кубрак А.И., Жученко А.И. Компьютерные алгоритмы интегрирования дифференциальных уравнений и их систем.-К.:Узд-во ЧП ЭКМО, 2006. - 270с.
- 16 Остапенко Ю.О. Ідентифікація та моделювання технологічних об'єктів керування.-К.: «Райдуга»,1999. -424с.
- 17 Таланчук П.М., Скрипник Ю.О., Дубровний В.О. Засоби вимірювання в автоматичних інформаційних та керуючих системах: Підручник. – К.: Райдуга, 1994. – 672 с.
- 18 Таланчук П.М., Скрипник Ю.О., Дубровний В.О. Високоточні засоби вимірювання фізичних величин із самоналагодженням і автокорекцією похибок: Навч. посібник. – К. УЗМН, 1996. – 672 с.
- 19 Скрипник Ю.О., Присенко М.О., Дубровний В.О. Проектування засобів вимірювання з періодичним порівнянням: Навч. посібник у трьох книгах. – К., 1997. – 754 с.
- 20 Головка Д.Б., Скрипник Ю.О., Гладков Л.О. і інші. За ред. Таланчука П.М. Засоби вимірювання автоматичного зрівноважування: Навч. посібник –К. Либідь, 1994. – 228 с.
- 21 Гондюл В.П., Головка Д.Б., Скрипник Ю.О і інші. Термоелектричні прилади контролю: Навч. посібник. – К.: 1994. – 200 с.
- 22 Головка Д.Б., Скрипник Ю.О., Яненко О.П. Надвисокочастотні методи та засоби вимірювання фізичних величин: Навч. посібник. – К. Либідь, 2003. – 328 с.
- 23 Цирлин Я.З. Оптимальное управление технологическими процессами.-М; Энергоатомиздат,1986.- 332с.
- 24 Головка Д.Б., Рего К.Г., Скрипник Ю.О. Основи метрології та вимірювань. К.: Либідь, 2001. – 408с.
- 25 Головка Д.Б., Дубровний В.А., Скрипник Ю.А., Скрипник В.И. Основы метрологии и техники измерения физических величин. Часть первая. – К. КНУТД, 2002. – 127с.
- 26 Головка Д.Б., Рего К.Г., Скрипник Ю.О. Автоматика і автоматизація технологічних процесів. К.: Либідь, 1997. – 232с.

- 27 Основы метрологии и электрические измерения: Учебник для вузов/ Б.Я. Авдеев, Е.М. Антонюк, Е.М. Душин и ДР. Под ред. Е.М. Душина. – Л.: Энергоатомиздат, Ленингр. отделение, 1987.– 480с.
- 28 Поліщук Е.С. Методи та засоби вимірювань неелектричних величин. – Львів, вид. Державного університету «Львівська політехніка», 2000. – 360с.
- 29 Володарський Е.Т., Кухарчук В.В., Поджаренко В.О., Сердюк Г.Б. Метрологічне забезпечення вимірювань і контролю. – Вінниця: Велес, 2001. – 219с.
- 30 ДСТУ 2681–94. Метрологія. Терміни та визначення. – К.: Держстандарт України, 1994. – 68с.
- 31 Теория автоматического управления: Учебник для вузов в 2-х ч./ Под ред. А.В. Нетушина. - 2-е изд. М.: Высшая школа, 1976г. ч.1; 1983г. ч.2. -432 с.
- 32 Ротач В-Я. Теория автоматического управления теплоэнергетическими процессами; Учебник для вузов. -М.:Энергоиздат» 1985 - 292с.
- 33 Теория автоматического управления: Учебник для вузов в 2-х ч./ Под ред. А-А.Воронова. –М.:Высшая школа. 1986. -504с.
- 34 Изерман Р. Цифровые системы управления. - М. :Мир, 1984. -541с.
- 35 Попов Е.П. Теория линейных систем автоматического регулирования и управления". - М: Наука, 1989. - 304с.
- 36 Попов Е.П. Теория нелинейных систем автоматического регулирования и управления. - М.: Наука, 1989.- 364 с.
- 37 Попович М.Г. Ковальчук О.В. Теорія автоматичного керування - К.: Техніка, 1997 р.- 268с.
- 38 Преображенский В.П. Теплотехнические измерения и приборы. «Энергия», 1978.- 356с.
- 39 Карташова А.Н., Дунин-Барковский И.В. Технологические измерения и приборы в текстильной и легкой промышленности; Учебник. – М; Лёгкая промышленность, 1984. -412с.
- 40 Поліщук Є.С. та інші. Метрологія та вимірювальна техніка. Підручник – Львів; Видавництво „Бескід Біт”, 2003. -289с.
- 41 Блек Юлесс Сети ЭВМ: протоколы, стандарты, интерфейсы. -М.: Мир,1990, -510с.

- 42 Ларионов А.М. и др. Вычислительные комплексы, системы и сети. - Л.: Энергоиздат. 1987. - 285с.
- 43 Ларионов А.М., Горнец Н.Н. Периферийные устройства в вычислительных системах. - М.: Высшая школа, 1991. - 335с.
- 44 Фейбл Вернер Энциклопедия современных сетевых технологий. – К.: Комиздат. 1998. – 687 с.

Приклад завдання для фахового вступного випробування

**МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ
КИЇВСЬКИЙ НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ ТЕХНОЛОГІЙ ТА ДИЗАЙНУ
КАФЕДРА КОМП'ЮТЕРНО-ІНТЕГРОВаних ТЕХНОЛОГІЙ ТА ВИМІРЮВАЛЬНОЇ
ТЕХНІКИ**

ЗАТВЕРДЖУЮ

Ректор КНУТД

_____ **І.М.Грищенко**

«__» _____ **2017 р.**

ЗАВДАННЯ ДЛЯ ФАХОВОГО ВСТУПНОГО ВИПРОБУВАННЯ

для здобуття ступеня магістра

**зі спеціальності: 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»
освітня програма «Комп'ютерно-інтегровані технологічні процеси та виробництва»**

Варіант № xx

- Лінійні (пропорційний, диференціальний і інтегральний) і нелінійні (функціональний, логічний, оптимізуючий і параметричний) алгоритми керування.
Побудувати логарифмічну амплітудно-частотну характеристику ланки з передаточною функцією
- $$W(p) = \frac{0,1p}{(0,01p+1)(0,2p+1)(25p+1)}$$
- Побудова мінімальної диз'юнктивної нормальної форми за допомогою карти Карно.
 - Цільова функція та обмеження в задачах лінійного програмування.
 - Підключення до ПЛК150 фірми ОВЕН вихідних аналогових сигналів.

Затверджено на засіданні кафедри комп'ютерно-інтегрованих технологій та вимірювальної техніки

протокол № 6 від «13» січня 2017 р.

Зав. кафедри

проф. В.Г. Здоренко