

МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ  
НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ  
«ХАРКІВСЬКИЙ ПОЛІТЕХНІЧНИЙ ІНСТИТУТ»

Кафедра **Автоматизовані електромеханічні системи**

---

(назва)

**КОМПЛЕКС ЗАДАЧ ПОТОЧНОГО ТА ПІДСУМКОВОМУ КОНТРОЛЮ ІЗ  
ДИСЦИПЛІНИ**

**ПРОЕКТУВАННЯ МІКРОПРОЦЕСОРНИХ ЗАСОБІВ АВТОМАТИЗАЦІЇ  
В ЕЛЕКТРОПРИВОДІ**

---

( назва навчальної дисципліни)

спеціальність **141 – Електроенергетика, електротехніка і електромеханіка**

---

(шифр і назва )

освітня програма **Електропривод, мехатроніка та робототехніка**

---

(шифр і назва )

назва вибіркового блоку навчального плану

01 "Електромеханічні системи автоматизації та електропривод"

форма навчання денна

---

(денна / заочна)

Відповідальні викладачі

доц. Котляров В.О. . \_\_\_\_\_ ПІБ

\_\_\_\_\_ ПІБ

## Семестрова контрольна робота

Завдання 1. Перерахуйте переваги моделєорієнтованого проектування МПСА, вкажіть варіанти методології такого проектування та типову послідовність його етапів;

Завдання 2. Вкажіть рівні проектування МПСА, дайте приклади проектних рішень на різних рівнях;

Завдання 3. За допомогою методології AVATAR опишіть вказану систему аварійної сигналізації про стан технологічного процесу.

## Розрахункове завдання

Завдання 1. Самостійно вибрати об'єкт проектування – мікропроцесорну систему управління пристроєм чи автоматизації технологічного процесу;

Завдання 2. Самостійно вибрати для реалізації на базі мікропроцесорної платформи одну або кількох функцій об'єкта проектування;

Завдання 3. Визначити (знайти) джерела вимог до обраного проектованого об'єкта

Завдання 4. Сформулювати коротку текстову специфікацію проектованої системи, яка використовуватиметься як завдання на проектування;

Завдання 5. Розробити та верифікувати модель проектованої мікропроцесорної системи засобами методології AVATAR.