

Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Ястребов Олег Александрович
Должность: Ректор
Дата подписания: 31.05.2024 11:25:53
Уникальный программный ключ:
ca953a0120d891083f939673078ef1a989dae18a

**Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования
«Российский университет дружбы народов имени Патриса Лумумбы»**

Инженерная академия

(наименование основного учебного подразделения (ОУП)-разработчика ОП ВО)

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

ТЕОРИЯ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

(наименование дисциплины/модуля)

Рекомендована МССН для направления подготовки/специальности:

27.03.04 УПРАВЛЕНИЕ В ТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ

(код и наименование направления подготовки/специальности)

Освоение дисциплины ведется в рамках реализации основной профессиональной образовательной программы высшего образования (ОП ВО):

DATA ENGINEERING И УПРАВЛЕНИЕ КОСМИЧЕСКИМИ СИСТЕМАМИ

(наименование (профиль/специализация) ОП ВО)

2024 г.

1. ЦЕЛЬ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Дисциплина «Automatic Control Theory» входит в программу бакалавриата «Data Engineering и управление космическими системами» по направлению 27.03.04 «Управление в технических системах» и изучается в 5, 6 семестрах 3 курса. Дисциплину реализует Кафедра механики и процессов управления. Дисциплина состоит из 10 разделов и 76 тем и направлена на изучение фундаментальных основ математических моделей и динамических характеристик линейных стационарных систем автоматического регулирования, устойчивость линейных систем, качества систем автоматического регулирования, коррекции систем автоматического регулирования, математические модели нелинейных детерминированных систем, устойчивость нелинейных систем, исследования случайных процессов в системах автоматического регулирования, синтеза систем автоматического управления и оптимизации, исследования дискретных систем автоматического управления, нестационарных систем, общих сведений, разбор основных методов решения типовых задач и знакомство с областью их применения в профессиональной деятельности.

Целью освоения дисциплины является формирование фундаментальных знаний и навыков применения методов решения задач, необходимых для профессиональной деятельности, повышение общего уровня грамотности студентов по данной дисциплине.

2. ТРЕБОВАНИЯ К РЕЗУЛЬТАТАМ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Освоение дисциплины «Теория автоматического управления» направлено на формирование у обучающихся следующих компетенций (части компетенций):

Таблица 2.1. Перечень компетенций, формируемых у обучающихся при освоении дисциплины (результаты освоения дисциплины)

Шифр	Компетенция	Индикаторы достижения компетенции (в рамках данной дисциплины)
УК-12	Способен искать нужные источники информации и данные, воспринимать, анализировать, запоминать и передавать информацию с использованием цифровых средств, а также с помощью алгоритмов при работе с полученными из различных источников данными с целью эффективного использования полученной информации для решения задач; проводить оценку информации, ее достоверность, строить логические умозаключения на основании поступающих информации и данных	УК-12.1 Осуществляет поиск нужных источников информации и данных, воспринимает, анализирует, запоминает и передает информацию с использованием цифровых средств, а также с помощью алгоритмов при работе с полученными из различных источников данными с целью эффективного использования полученной информации для решения задач; УК-12.2 Проводит оценку информации, ее достоверность, строит логические умозаключения на основании поступающих информации и данных;
ОПК-10	Способен разрабатывать (на основе действующих стандартов) техническую документацию (в том числе в электронном виде) для регламентного обслуживания систем и средств контроля, автоматизации и управления	ОПК-10.1 Знает действующие стандарты для разработки технической документации для регламентного обслуживания систем и средств контроля, автоматизации и управления; ОПК-10.2 Знает основные подходы к разработке технической документации (в том числе в электронном виде) для регламентного обслуживания систем и средств контроля, автоматизации и управления; ОПК-10.3 Владеет навыками разработки (на основе действующих стандартов) технической документации (в том числе в электронном виде) для регламентного обслуживания

Шифр	Компетенция	Индикаторы достижения компетенции (в рамках данной дисциплины)
ОПК-2	Способен формулировать задачи профессиональной деятельности на основе знаний, профильных разделов математических и естественнонаучных дисциплин (модулей)	систем и средств контроля, автоматизации и управления; ОПК-2.1 Владеет математическими методами, основами программирования и специализированными системами программирования для реализации алгоритмов решения прикладных задач; ОПК-2.2 Умеет осуществлять выбор и адаптацию математических методов и программного обеспечения к решению практических задач; ОПК-2.3 Владеет навыками разработки и реализации алгоритмов решения прикладных задач в области профессиональной деятельности;
ОПК-3	Способен использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности	ОПК-3.1 Знает теоретические основы и принципы математического моделирования; ОПК-3.2 Умеет разрабатывать и использовать методы математического моделирования, информационные технологии для решения задач прикладной математики; ОПК-3.3 Владеет практическими навыками решения задач прикладной математики, методами математического моделирования, информационными технологиями и основами их использования в профессиональной деятельности, навыками профессионального мышления и арсеналом методов и подходов, необходимыми для адекватного использования методов современной математики в теоретических и прикладных задачах;
ОПК-5	Способен решать задачи развития науки, техники и технологии в области управления в технических системах с учетом нормативно-правового регулирования в сфере интеллектуальной собственности	ОПК-5.1 Знает теоретические основы цифровых технологий, основы моделирования объектов профессиональной деятельности, основы анализа данных и представления информации; ОПК-5.2 Умеет решать задачи профессиональной деятельности с использованием существующих методов моделирования, анализа данных, представления информации; ОПК-5.3 Владеет навыками разработки алгоритмов и компьютерных программ, пригодных для практического применения;
ОПК-6	Способен разрабатывать и использовать алгоритмы и программы, современные информационные технологии, методы и средства контроля, диагностики и управления, пригодные для практического применения в сфере своей профессиональной деятельности	ОПК-6.1 Знает основные алгоритмы и программы, современные информационные технологии, методы и средства контроля, диагностики и управления, пригодные для практического применения в сфере своей профессиональной деятельности; ОПК-6.2 Умеет применять алгоритмы и программы, современные информационные технологии, методы и средства контроля, диагностики и управления, пригодные для практического применения в сфере своей профессиональной деятельности; ОПК-6.3 Уверенно владеет алгоритмами и и программами, современными информационными технологиями, методами и средствами контроля, диагностикой и управлением, пригодными для практического применения в сфере своей профессиональной деятельности;
ОПК-7	Способен производить необходимые расчёты отдельных блоков и устройств систем контроля, автоматизации и управления, выбирать стандартные средства автоматики, измерительной и вычислительной техники при проектировании систем автоматизации и управления	ОПК-7.1 Знает порядок произведения необходимых расчетов отдельных блоков и устройств систем контроля, автоматизации и управления, выбирать стандартные средства автоматики, измерительной и вычислительной техники при проектировании систем автоматизации и управления; ОПК-7.2 Умеет произвести необходимые расчеты отдельных блоков и устройств систем контроля, автоматизации и управления, выбирать стандартные средства автоматики, измерительной и вычислительной техники при проектировании систем автоматизации и управления; ОПК-7.3 Владеет технологиями проведения расчетов отдельных блоков и устройств систем контроля, автоматизации

Шифр	Компетенция	Индикаторы достижения компетенции (в рамках данной дисциплины)
		и управления, выбирать стандартные средства автоматики, измерительной и вычислительной техники при проектировании систем автоматизации и управления;
ПК-1	Способен собирать, обрабатывать и интерпретировать данные современных научных исследований, необходимые для формирования выводов по соответствующим научным исследованиям, в том числе данные дистанционного зондирования Земли	ПК-1.1 Знает современные методы того, как собирать, обрабатывать и интерпретировать данные современных научных исследований, необходимые для формирования выводов по соответствующим научным исследованиям; ПК-1.2 Умеет применять современные методы и средства для обработки и интерпретации данные научных исследований; ПК-1.3 Владеет основными навыками сбора, обработки и интерпретации данных современных научных исследований, необходимых для формирования выводов по соответствующим научным исследованиям;

3. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОП ВО

Дисциплина «Теория автоматического управления» относится к обязательной части блока 1 «Дисциплины (модули)» образовательной программы высшего образования.

В рамках образовательной программы высшего образования обучающиеся также осваивают другие дисциплины и/или практики, способствующие достижению запланированных результатов освоения дисциплины «Теория автоматического управления».

Таблица 3.1. Перечень компонентов ОП ВО, способствующих достижению запланированных результатов освоения дисциплины

Шифр	Наименование компетенции	Предшествующие дисциплины/модули, практики*	Последующие дисциплины/модули, практики*
УК-12	Способен искать нужные источники информации и данные, воспринимать, анализировать, запоминать и передавать информацию с использованием цифровых средств, а также с помощью алгоритмов при работе с полученными из различных источников данными с целью эффективного использования полученной информации для решения задач; проводить оценку информации, ее достоверность, строить логические умозаключения на основании поступающих информации и данных	Analysis of Geoinformation Data; <i>Fundamentals of information security and cyber resilience</i> **; <i>Основы информационной безопасности и киберустойчивости</i> **;	Optimal Control Methods; Technological Training; Undergraduate practice / Преддипломная практика;
ОПК-2	Способен формулировать задачи профессиональной деятельности на основе знаний, профильных разделов математических и естественнонаучных дисциплин (модулей)	Algebra and Geometry; Analysis of Geoinformation Data; Mathematical analysis; Space Flight Mechanics;	Technological Training; Undergraduate practice / Преддипломная практика; Equations of mathematical physics; Space Flight Mechanics;

Шифр	Наименование компетенции	Предшествующие дисциплины/модули, практики*	Последующие дисциплины/модули, практики*
ОПК-3	Способен использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности	Mathematical analysis; Space Flight Mechanics; Theoretical Mechanics; Algebra and Geometry; Theory of Probability and Mathematical Statistics; Differential equations; Complex analysis; Analysis of Geoinformation Data;	Space Flight Mechanics; Equations of mathematical physics; Optimal Control Methods; Technological Training; Undergraduate practice / Преддипломная практика;
ОПК-5	Способен решать задачи развития науки, техники и технологии в области управления в технических системах с учетом нормативно-правового регулирования в сфере интеллектуальной собственности	Theoretical Mechanics; Analysis of Geoinformation Data;	Technological Training; Undergraduate practice / Преддипломная практика;
ОПК-6	Способен разрабатывать и использовать алгоритмы и программы, современные информационные технологии, методы и средства контроля, диагностики и управления, пригодные для практического применения в сфере своей профессиональной деятельности	Computer Science and Programming; Space Flight Mechanics;	Space Flight Mechanics; Undergraduate practice / Преддипломная практика;
ОПК-7	Способен производить необходимые расчёты отдельных блоков и устройств систем контроля, автоматизации и управления, выбирать стандартные средства автоматизации, измерительной и вычислительной техники при проектировании систем автоматизации и управления		Undergraduate practice / Преддипломная практика;
ОПК-10	Способен разрабатывать (на основе действующих стандартов) техническую документацию (в том числе в электронном виде) для регламентного обслуживания систем и средств контроля, автоматизации и управления		Technological Training; Undergraduate practice / Преддипломная практика;
ПК-1	Способен собирать, обрабатывать и интерпретировать данные современных научных исследований, необходимые для	Space Flight Mechanics; Analysis of Geoinformation Data; Computer Science and Programming; <i>Discrete mathematics**</i> ; <i>Дискретная математика**</i> ;	Space Flight Mechanics; <i>Virtual and Augmented Reality Technology**</i> ; Technological Training; Undergraduate practice / Преддипломная практика;

Шифр	Наименование компетенции	Предшествующие дисциплины/модули, практики*	Последующие дисциплины/модули, практики*
	формирования выводов по соответствующим научным исследованиям, в том числе данные дистанционного зондирования Земли		<i>Технологии виртуальной и дополненной реальности**;</i> Optimal Control Methods;

* - заполняется в соответствии с матрицей компетенций и СУП ОП ВО

** - элективные дисциплины /практики

4. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ И ВИДЫ УЧЕБНОЙ РАБОТЫ

Общая трудоемкость дисциплины «Automatic Control Theory» составляет «9» зачетных единиц.

Таблица 4.1. Виды учебной работы по периодам освоения образовательной программы высшего образования для очной формы обучения.

Вид учебной работы	ВСЕГО, ак.ч.		Семестр(-ы)	
			5	6
<i>Контактная работа, ак.ч.</i>	144		72	72
Лекции (ЛК)	72		36	36
Лабораторные работы (ЛР)	72		36	36
Практические/семинарские занятия (СЗ)	0		0	0
<i>Самостоятельная работа обучающихся, ак.ч.</i>	135		18	117
<i>Контроль (экзамен/зачет с оценкой), ак.ч.</i>	45		18	27
Общая трудоемкость дисциплины	ак.ч.	324	108	216
	зач.ед.	9	3	6

5. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Таблица 5.1. Содержание дисциплины (модуля) по видам учебной работы

Номер раздела	Наименование раздела дисциплины	Содержание раздела (темы)		Вид учебной работы*
Раздел 1	Математические модели и динамические характеристики линейных стационарных систем автоматического регулирования	1.1	Введение. Аппарат теории автоматического управления. Понятия: оптимизация, регулирование, коррекция.	ЛК, ЛР
		1.2	Общая структурная схема САУ.	ЛК, ЛР
		1.3	Классификация САР, в том числе статические и астатические.	ЛК, ЛР
		1.4	Получение математических моделей. Методика составления уравнений "вход-выход". Входные сигналы.	ЛК, ЛР
		1.5	Линеаризация уравнений САР. Принцип суперпозиции.	ЛК, ЛР
		1.6	Преобразование Фурье. Понятие частотной характеристики. Использование частотных характеристик для определения реакции САР. Экспериментальное определение.	ЛК, ЛР
		1.7	Преобразование Лапласа. Свойства преобразования Лапласа.	ЛК, ЛР
		1.8	Понятие передаточной функции. Понятие ЛАХ. Связь ЧХ и ПФ ("s", "jw", "p").	ЛК, ЛР
		1.9	Типовые структурные звенья САР. Пример вывода ПФ апериодического звена	ЛК, ЛР
		1.10	Структурные преобразования схем ЛСС. Примеры. Виды ПФ (замкнутая, по ошибке).	ЛК, ЛР
		1.11	Колебательное звено - свойства. Общая таблица свойств типовых ПФ.	ЛК, ЛР
		1.12	Построение ЧХ, ЛАХ соединений типовых структурных звеньев.	ЛК, ЛР
		1.13	Интеграл Дюамеля. Связь ИПФ с ЧХ и ПФ.	ЛК, ЛР
		1.14	Описание САР в пространстве состояний. Матрица перехода, свойства. Канонические формы,	ЛК, ЛР
Раздел 2	Устойчивость линейных систем	2.1	Понятие устойчивости САР. Необходимое и достаточное условие устойчивости. Свойства. Принцип аргумента.	ЛК, ЛР
		2.2	Частотные критерии устойчивости. Критерий Михайлова. Критерий Найквиста-Михайлова.	ЛК, ЛР
		2.3	Модификация критерия Найквиста-Михайлова для астатических систем.	ЛК, ЛР
		2.4	Границы применимости методов оценки с помощью частотных критериев.	ЛК, ЛР
		2.5	Запас устойчивости.	ЛК, ЛР
		2.6	Аналитические критерии устойчивости: критерий Гурвица, Рауса, Зубова	ЛК, ЛР
		2.7	Границы применимости методов оценки с помощью аналитических критериев.	ЛК, ЛР
		2.8	Влияние параметров САР на устойчивость: D-разбиение, корневой годограф.	ЛК, ЛР
Раздел 3	Качество систем автоматического регулирования	3.1	Понятие качества САР. Первичные показатели качества.	ЛК, ЛР
		3.2	Частотные и интегральные методы оценки качества.	ЛК, ЛР
		3.3	Связь частотных характеристик с переходной функцией.	ЛК, ЛР
		3.4	Способность отработки сигналов как оценка качества САР. Коэффициенты ошибки. Способы	ЛК, ЛР

Номер раздела	Наименование раздела дисциплины	Содержание раздела (темы)		Вид учебной работы*
			вычисления коэффициентов ошибки. Влияние астатизма на коэффициенты ошибки и установившуюся ошибку.	
Раздел 4	Коррекция систем автоматического регулирования	4.1	Синтез САР. Основы синтеза.	ЛК, ЛР
		4.2	Виды синтеза САР (структурный, параметрический).	ЛК, ЛР
		4.3	Подходы к коррекции САР.	ЛК, ЛР
		4.4	Метод желаемой ЛАХ Солодовникова. Алгоритм синтеза, связь частотной характеристики и первичных показателей качества для минимальнофазовых звеньев.	ЛК, ЛР
		4.5	ПИД-регулятор. Типовые звенья коррекции.	ЛК, ЛР
		4.6	Теория чувствительности. Понятие инвариантности.	ЛК, ЛР
Раздел 5	Математические модели нелинейных детерминированных систем	5.1	Понятие нелинейных систем. Типовая структурная схема нелинейной системы. Виды нелинейных элементов.	ЛК, ЛР
		5.2	Понятие фазовой плоскости. Построение фазовых диаграмм, метод припасовывания.	ЛК, ЛР
		5.3	Построение линий переключения. Скользящий режим. Метод изоклин. Влияние обратной связи на линии переключения в релейной системе.	ЛК, ЛР
		5.4	Мнимые линии переключения, правило построения. Учёт чистого запаздывания.	ЛК, ЛР
		5.5	Понятие автоколебаний, оценка параметров автоколебаний.	ЛК, ЛР
		5.6	Гармоническая линеаризация. Ряд Фурье. Пример прохождения сигналов через нелинейный элемент. Гипотеза фильтра.	ЛК, ЛР
		5.7	Вывод уравнения линеаризации. Расчёт коэффициентов линеаризации на примере.	ЛК, ЛР
Раздел 6	Устойчивость нелинейных систем	6.1	Понятие устойчивости нелинейных систем. Особые режимы движения нелинейных систем.	ЛК, ЛР
		6.2	Методы оценки устойчивости цикла автоколебаний: алгебраические, графические.	ЛК, ЛР
		6.3	Диаграммы Ламерея. Проверка цикла автоколебаний на устойчивость.	ЛК, ЛР
		6.4	Методы оценки устойчивости автоколебаний: использование частотных критериев Михайлова, Найквиста-Михайлова. Аналогии с устойчивостью линейных систем.	ЛК, ЛР
		6.5	Фазовая граница устойчивости. Алгоритм построения.	ЛК, ЛР
		6.6	Вынужденное движение нелинейных систем при гармоническом воздействии. Функция смещения. Расширение методики на поиск вынужденного движения произвольного детерминированного сигнала.	ЛК, ЛР
		6.7	Общие подходы к оценке устойчивости систем. Устойчивость по Ляпунову. Первая метода Ляпунова. Понятие устойчивости в большом, в малом, асимптотической устойчивости.	ЛК, ЛР
		6.8	Уравнение Ляпунова. Теорема об устойчивости и теорема о неустойчивости.	ЛК, ЛР
		6.9	Критерии гиперустойчивости (абсолютной устойчивости). Частотный критерий В.М. Попова.	ЛК, ЛР
Раздел 7	Исследование случайных процессов в системах	7.1	Понятие случайных величин. Приложение основных характеристик в задачах исследования	ЛК, ЛР

Номер раздела	Наименование раздела дисциплины	Содержание раздела (темы)		Вид учебной работы*
	автоматического регулирования		САР: математическое ожидание, дисперсия, спектральная плотность, корреляция.	
		7.2	Свойства характеристик случайных величин, понятие сигнала "белый шум".	ЛК, ЛР
		7.3	Прохождение случайного сигнала через линейную стационарную систему автоматического регулирования. Вывод уравнения связи спектральных плотностей.	ЛК, ЛР
		7.4	Математические модели стохастических САР в пространстве состояний. Дисперсионные уравнения.	ЛК, ЛР
		7.5	Формирующий фильтр. Примеры применения.	ЛК, ЛР
		7.6	Методы исследования нелинейных САР при случайных воздействиях. Подходы к статистической линеаризации.	ЛК, ЛР
		7.7	Сравнение методов статистической линеаризации. Экселби, Бутон (Казаков), Пупков.	ЛК, ЛР
Раздел 8	Синтез систем автоматического управления. Оптимизация.	8.1	Модальное управление. Методы назначения корней.	ЛК, ЛР
		8.2	Наблюдающие устройства.	ЛК, ЛР
		8.3	Методы оптимизации систем автоматического управления. Понятие функционала качества.	ЛК, ЛР
		8.4	Классическое вариационное исчисление. Применение уравнений Лагранжа для оптимизации.	ЛК, ЛР
		8.5	Принцип максимума Понтрягина.	ЛК, ЛР
		8.6	Применение подходов при фиксированном и не фиксированном времени управления. Уравнение трансверсальности.	ЛК, ЛР
		8.7	Пример оптимизации управления (Брахистохрона).	ЛК, ЛР
		8.8	Метод динамического программирования. Уравнение Гамильтона-Якоби-Беллмана.	ЛК, ЛР
		8.9	Методы стохастической оптимизации. Задача Винера. Фильтра Калмана. Принцип разделимости.	ЛК, ЛР
		8.10	Задача АКОР (аналитическое конструирование оптимальных регуляторов).	ЛК, ЛР
Раздел 9	Исследование дискретных систем автоматического управления	9.1	Дискретные САУ. Типы квантования: квантование по уровню, по значению	ЛК, ЛР
		9.2	Пространство состояний и модели непрерывно-дискретных систем.	ЛК, ЛР
		9.3	Типовые звенья дискретных САУ. Влияние экстраполятора. Сравнение реакции на типовые воздействия непрерывных и дискретных систем.	ЛК, ЛР
		9.4	Особенности математического моделирования дискретных систем. Различие импульсных и дискретных систем.	ЛК, ЛР
		9.5	Теорема Котельникова. Эффект транспонирования частот.	ЛК, ЛР
		9.6	Передаточная функция дискретных систем.	ЛК, ЛР
		9.7	Прямое и обратное Z-преобразование.	ЛК, ЛР
		9.8	Прямое и обратное w-преобразование.	ЛК, ЛР
		9.9	Применение методов исследования линейных стационарных непрерывных систем для случая дискретных САУ: оценка устойчивости, коррекция, оптимизация.	ЛК, ЛР
Раздел	Нестационарные	10.1	Нестационарные системы автоматического	ЛК

Номер раздела	Наименование раздела дисциплины	Содержание раздела (темы)		Вид учебной работы*
10	системы, общие сведения.		регулирования. Методы описания, подходы к исследованию.	
		10.2	Построение динамических характеристик нестационарных систем	ЛК

* - заполняется только по **ОЧНОЙ** форме обучения: ЛК – лекции; ЛР – лабораторные работы; СЗ – практические/семинарские занятия.

6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Таблица 6.1. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Тип аудитории	Оснащение аудитории	Специализированное учебное/лабораторное оборудование, ПО и материалы для освоения дисциплины (при необходимости)
Лекционная	Аудитория для проведения занятий лекционного типа, оснащенная комплектом специализированной мебели; доской (экраном) и техническими средствами мультимедиа презентаций.	
Лаборатория	Аудитория для проведения лабораторных работ, индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации, оснащенная комплектом специализированной мебели и оборудованием.	Персональный компьютер с установленным программным обеспечением MATLAB (с пакетом Simulink), пакет Control Toolbox
Компьютерный класс	Компьютерный класс для проведения занятий, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации, оснащенная персональными компьютерами (в количестве [Параметр] шт.), доской (экраном) и техническими средствами мультимедиа презентаций.	Персональный компьютер с установленным программным обеспечением MATLAB (с пакетом Simulink) пакет Control Toolbox
Для самостоятельной работы	Аудитория для самостоятельной работы обучающихся (может использоваться для проведения семинарских занятий и консультаций), оснащенная комплектом специализированной мебели и компьютерами с доступом в ЭИОС.	

* - аудитория для самостоятельной работы обучающихся указывается **ОБЯЗАТЕЛЬНО!**

7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Основная литература:

1. Методы классической и современной теории автоматического управления : Учебник в 5-ти т. / Под общ. ред. К.А.Пупкова. - 2-е изд., перераб. и доп. - М. : Изд-во МГТУ, 2004. - 656 с.

2. Пупков Константин Александрович. Теория нелинейных систем

автоматического регулирования : Учебное пособие для вузов. - Юбилейное издание. - М. : Изд-во РУДН, 2009. - 258 с.

3. Андриевский Б.Р., Фрадков А.Л. Избранные главы теории автоматического управления с примерами на языке MATLAB. - СПб.: Наука, 1999. - 475 с.

4. Солодовников Владимир Викторович. Теория автоматического управления техническими системами : Учебное пособие / В.В.Солодовников, В.Н.Плотников, А.В.Яковлев. - М. : Изд-во МГТУ им. Н.Э.Баумана, 1993. - 492 с.

Дополнительная литература:

1. Пупков Константин Александрович. Современные методы, модели и алгоритмы интеллектуальных систем : Учебное пособие. - М. : ИПК РУДН, 2008. - 154 с.

2. Пупков Константин Александрович. Статистические методы анализа, синтеза и идентификации нелинейных систем автоматического управления : Учебное пособие для вузов / К. А. Пупков, Н. Д. Егупов, А. И. Трофимов; Под ред. Н. Д. Егупова. - М. : Изд-во МГТУ им. Н.Э.Баумана, 1998. - 562 с.

3. Никульчев Е.В. Практикум по теории управления в среде MATLAB: Учебное пособие. - М.: МГАПИ, 2002. - 88 с.

4. Бесекерский Виктор Антонович. Теория систем автоматического регулирования. - М. : Наука, 1966. - 992 с.

Ресурсы информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»:

1. ЭБС РУДН и сторонние ЭБС, к которым студенты университета имеют доступ на основании заключенных договоров

- Электронно-библиотечная система РУДН – ЭБС РУДН

<http://lib.rudn.ru/MegaPro/Web>

- ЭБС «Университетская библиотека онлайн» <http://www.biblioclub.ru>

- ЭБС Юрайт <http://www.biblio-online.ru>

- ЭБС «Консультант студента» www.studentlibrary.ru

- ЭБС «Троицкий мост»

2. Базы данных и поисковые системы

- электронный фонд правовой и нормативно-технической документации

<http://docs.cntd.ru/>

- поисковая система Яндекс <https://www.yandex.ru/>

- поисковая система Google <https://www.google.ru/>

- реферативная база данных SCOPUS

<http://www.elsevier.com/locate/scopus>

Учебно-методические материалы для самостоятельной работы обучающихся при освоении дисциплины/модуля:*

1. Курс лекций по дисциплине «Теория автоматического управления».

* - все учебно-методические материалы для самостоятельной работы обучающихся размещаются в соответствии с действующим порядком на странице дисциплины **в ТУИС!**

8. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ И БАЛЛЬНО-РЕЙТИНГОВАЯ СИСТЕМА ОЦЕНИВАНИЯ УРОВНЯ СФОРМИРОВАННОСТИ КОМПЕТЕНЦИЙ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Оценочные материалы и балльно-рейтинговая система* оценивания уровня сформированности компетенций (части компетенций) по итогам освоения дисциплины «Теория автоматического управления» представлены в Приложении к настоящей Рабочей программе дисциплины.

* - Ом и БРС формируются на основании требований соответствующего локального нормативного акта РУДН.

РАЗРАБОТЧИК:

Доцент

Должность, БУП

Подпись

Андриков Дмитрий

Анатольевич

Фамилия И.О.

РУКОВОДИТЕЛЬ БУП:

Заведующий кафедрой

Должность БУП

Подпись

Разумный Юрий

Николаевич

Фамилия И.О.

РУКОВОДИТЕЛЬ ОП ВО:

Профессор

Должность, БУП

Подпись

Разумный Юрий

Николаевич

Фамилия И.О.