

МИНИСТЕРСТВО ТРАНСПОРТА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«РОССИЙСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ТРАНСПОРТА»
(РУТ (МИИТ))



Рабочая программа дисциплины (модуля),
как компонент образовательной программы
высшего образования - программы бакалавриата
по направлению подготовки
27.03.04 Управление в технических системах,
утвержденной первым проректором РУТ (МИИТ)
Тимониным В.С.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Автоматизированные системы управления движением поездов

Направление подготовки: 27.03.04 Управление в технических системах

Направленность (профиль): Системы, методы и средства цифровизации и управления

Форма обучения: Очная

Рабочая программа дисциплины (модуля) в виде
электронного документа выгружена из единой
корпоративной информационной системы управления
университетом и соответствует оригиналу

Простая электронная подпись, выданная РУТ (МИИТ)
ID подписи: 2053
Подписал: заведующий кафедрой Баранов Леонид Аврамович
Дата: 01.06.2024

1. Общие сведения о дисциплине (модуле).

Целью освоения дисциплины «Автоматизированные системы управления движением поездов» является ознакомление студентов с основными принципами построения автоматизированных систем управления движением поездов(АСУДП).

Задача дисциплины – изучение принципов построения, методов анализа и синтеза АСУДП магистральных железных дорог и метрополитенов и приобретение на этой основе необходимых знаний для разработки, проектирования и эксплуатации систем автоведения поездов.

Основной целью изучения учебной дисциплины «Автоматизированные системы управления движением поездов» является формирование у обучающегося компетенций для проектно-конструкторской деятельности.

Дисциплина «Автоматизированные системы управления движением поездов» предназначена для получения знаний для решения следующих профессиональных задач (в соответствии с типами задач профессиональной деятельности): Проектно-конструкторская деятельность: участие в подготовке технико-экономического обоснования проектов создания систем и средств автоматизации и управления; сбор и анализ исходных данных для расчета и проектирования устройств и систем автоматизации и управления; расчет и проектирование отдельных блоков и устройств систем автоматизации и управления в соответствии с техническим заданием.

2. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю).

Перечень формируемых результатов освоения образовательной программы (компетенций) в результате обучения по дисциплине (модулю):

ПК-6 - Способен осуществлять сбор и анализ исходных данных для формулирования задач разработки, расчета и проектирования систем и средств автоматизации и управления;

ПК-10 - Способен выявлять, формализовать и решать задачи автоматического управления в транспортных системах.

Обучение по дисциплине (модулю) предполагает, что по его результатам обучающийся будет:

Знать:

- разработки, расчета и проектирования систем и средств автоматизации и управления.

- основные тенденции развития современной электроники и

вычислительной техники, применяемой в системах автоведения поездов.

Уметь:

- разрабатывать и формулировать техническое задание для проектирования автоматизированной системы управления и (или) её составляющих.

- выполнять документирование и моделирование бизнес-процессов и технологических процессов объекта автоматизации.

Владеть:

- навыками анализа существующих разработок систем и средств автоматизации и управления; формулирует критерии качества; обобщает выводы.

- навыками современных информационных технологий для проектирования и исследования систем автоведения поездов.

3. Объем дисциплины (модуля).

3.1. Общая трудоемкость дисциплины (модуля).

Общая трудоемкость дисциплины (модуля) составляет 3 з.е. (108 академических часа(ов)).

3.2. Объем дисциплины (модуля) в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении учебных занятий:

Тип учебных занятий	Количество часов	
	Всего	Семестр №7
Контактная работа при проведении учебных занятий (всего):	64	64
В том числе:		
Занятия лекционного типа	32	32
Занятия семинарского типа	32	32

3.3. Объем дисциплины (модуля) в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации составляет 44 академических часа (ов).

3.4. При обучении по индивидуальному учебному плану, в том числе при ускоренном обучении, объем дисциплины (модуля) может быть реализован

полностью в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации.

4. Содержание дисциплины (модуля).

4.1. Занятия лекционного типа.

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
1	Введение Рассматриваемые вопросы: - Структура автоматизированных систем управления движением поездов (АСУДП). - Назначение систем автоведения поездов (САВП). - Терминология. - Взаимодействие САВП с другими системами управления движением поездов.
2	Эффективность и стадии разработки САВП Рассматриваемые вопросы: - Техничко-экономическая эффективность систем автоведения поездов. - Стадии разработки систем управления движением поездов.
3	Объект управления Рассматриваемые вопросы: - Моделирование движения поезда. - Типы объекта управления. - Характеристики тягового подвижного. - Способы регулирования скорости движения. - Системы торможения. - Программы движения поездов.
4	Классификация САВП Рассматриваемые вопросы: - Классификация систем автоведения поездов. - Структура одноконтурных и двухконтурных САВП. - Поколения развития систем автоведения поездов метрополитена (САВПМ) и их характеристика.
5	Законы управления временем хода систем автоведения поездов метрополитена (САВПМ) и электропоездов Рассматриваемые вопросы: - Способы управления и классификация законов управления временем хода (Регуляторов времени хода) САВПМ. - Критерии качества управления временем хода САВПМ. - Законы управления временем хода (регуляторов времени хода) одноконтурных САВПМ без контрольной точки - Законы управления временем хода одноконтурных САВПМ с контрольной точкой. - Законы управления временем хода двухконтурных САВПМ.
6	Централизованные САВПМ Рассматриваемые вопросы: - Структура централизованных САВПМ, функции централизованных систем автоведения поездов и распределение их между уровнями системы.

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
7	<p>Алгоритмы централизованного управления поездами метрополитена</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Назначение и классификация алгоритмов централизованного управления САВПМ. - Графики движения поездов. - Графический алгоритм централизованного управления поездами. - Графико-интервальные алгоритмы централизованного управления поездами САВПМ. - Интервальный алгоритм централизованного управления поездами САВПМ. - Анализ алгоритмов централизованного управления поездами.
8	<p>Техническая реализация централизованных систем автоведения поездов метрополитена.</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Функции, алгоритмы, техническая реализация систем автоведения третьего поколения (КСАУДП, КСАУПМ). - Структура, функции, система передачи информации системы автоведения четвертого поколения (АСУ ДПМ). - Преимущества микропроцессорных систем автоведения поездов. - Структура, функции поездного устройства АСУ ДПМ. - Алгоритмы регулятора времени хода и прицельного торможения поездного устройства АСУ ДПМ.
9	<p>Системы автоведения пассажирских поездов</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Классификация систем автоведения пассажирских поездов (САВПП). - Законы управления и структура одноконтурных САВПП. - Законы управления регулятора времени хода и структурные схемы двухконтурных САВПП. - Законы управления регулятора времени хода и структурные схемы двухконтурных САВПП. - Законы управления, структурные схемы регуляторов скорости двухконтурных САВПП. - Показатели качества управления регуляторов скорости САВПП.
10	<p>Оптимизация программ движения поездов</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Критерии оптимизации программ движения поездов. - Общая постановка задачи оптимизации программ движения поездов. - Методы оптимизации. - Оптимизация программ движения поездов аналитическими методами (классическое вариационное исчисление, принцип максимума Понтрягина).
11	<p>Перспективы развития систем, управления движением поездов</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Зарубежный опыт развития систем управления движением поездов. - Перспективы развития систем управления движением поездов на магистральных ж.д. - Интегрированная автоматизированная система управления метрополитеном. - Комплексная система безопасности и автоматизированного управления движением поездов метрополитена «Движение».
12	<p>Заключение</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Моделирование систем диспетчерского управления движением поездов. - Заключение.

4.2. Занятия семинарского типа.

Лабораторные работы

№ п/п	Наименование лабораторных работ / краткое содержание
1	Регулятор времени хода САВПМ по закону $T_t(T_x)$ В результате выполнения лабораторной работы изучает исследования качества управления регулятора времени хода САВПМ по закону $T_t(T_x)$.
2	Регулятор времени хода САВПМ по закону $S_t(T_x)$ В результате выполнения работы студент изучает исследования качества управления регулятора времени хода САВПМ по закону $S_t(T_x)$.
3	Регулятор времени хода САВПМ по закону $V_{вт}(T_x)$ В результате выполнения лабораторной работы студент рассматривает исследования качества управления регулятора времени хода САВПМ по закону $V_{вт}(T_x)$.
4	Регулятор времени хода САВПМ по закону $V_c(T_x)$. В результате выполнения работы студент рассматривает исследования качества управления регулятора времени хода САВПМ по закону $V_c(T_x)$.
5	Регулятор времени хода САВПМ по закону $T_{дт}(T_{ос})$. В результате выполнения работы студент рассматривает исследования качества управления регулятора времени хода САВПМ по закону $T_{дт}(T_{ос})$.
6	Закон управления регулятора скорости В результате выполнения работы студент рассматривает исследования законов управления регулятора скорости системы автоведения пассажирского поезда.
7	Системы автоведения поездов с расчетом управления в реальном времени. В результате выполнения работы студент изучает основные исследования системы автоведения поездов с расчетом управления в реальном времени в процессе движения.
8	Распределение участкового времени хода по линии метрополитена В результате выполнения работы студент получает навык распределения участкового времени хода по линии метрополитена.
9	Моделирование алгоритмов централизованного управления В результате выполнения лабораторной работы студент отрабатывает умение моделировать алгоритмы централизованного управления движением поездов систем автоведения.

4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

№ п/п	Вид самостоятельной работы
1	Изучение дополнительной литературы.
2	Подготовка к лабораторным работам.
3	Подготовка к промежуточной аттестации.
4	Подготовка к текущему контролю.

5. Перечень изданий, которые рекомендуется использовать при освоении дисциплины (модуля).

№ п/п	Библиографическое описание	Место доступа
1	Оптимизация управления движением поездов. Л.А. Баранов Книга МИИТ, - 164 с., ISBN: 978-5-7876-0151-0, 2011	НТБ МИИТ

2	Микропроцессорные системы автоведения электроподвижного состава Л.А. Баранов, Я.М. Головичер, Е.В. Ерофеев, В.М. Максимов; Под ред. Л.А. Баранова Однотомное издание Транспорт, - 272 с., ISBN 5-277-00964-7 , 1990	НТБ (уч.3); НТБ (уч.6); НТБ (фб.)
3	Системы автоведения поездов Е.В. Ерофеев; МИИТ. Каф. "Управление и информатика в технических системах" Однотомное издание МИИТ, - 16 с. , 2007	НТБ (ЭЭ); НТБ (фб.); НТБ (чз.2)
4	Исследование системы автоведения поездов с расчетом управления в реальном времени в процессе движения : метод. указ. к лаб. раб. для студ. спец. «Управление и информатика в технических системах» по дисц. «Системы автоведения поездов» Е.В. Ерофеев, Е.П. Балакина МИИТ, - 24 с. , 2009	НТБ МИИТ
5	Энергооптимальные методы управления движением поездов Мугинштейн Л. А., Илютович А. Е., Ябко И. А. М.: Интекст. - 80 с. , 2012	https://reader.lanbook.com/book/181306#2

6. Перечень современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем, которые могут использоваться при освоении дисциплины (модуля).

Официальный сайт РУТ (МИИТ) (<https://www.miit.ru/>).

Научно-техническая библиотека РУТ (МИИТ) (<http://library.miit.ru>).

Образовательная платформа «Юрайт» (<https://urait.ru/>).

Общие информационные, справочные и поисковые системы «Консультант Плюс», «Гарант».

Электронно-библиотечная система издательства «Лань» (<http://e.lanbook.com/>).

Электронно-библиотечная система ibooks.ru (<http://ibooks.ru/>).

7. Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства, необходимого для освоения дисциплины (модуля).

Microsoft Internet Explorer (или другой браузер).

Операционная система Microsoft Windows.

Microsoft Office.

Delphi 7.0 или более поздняя версия,

ПО для проведения лабораторных работ (Разработка кафедры «Управление и защита информации»).

8. Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю).

Учебные аудитории для проведения учебных занятий, оснащенные компьютерной техникой и наборами демонстрационного оборудования.

9. Форма промежуточной аттестации:

Зачет в 7 семестре.

10. Оценочные материалы.

Оценочные материалы, применяемые при проведении промежуточной аттестации, разрабатываются в соответствии с локальным нормативным актом РУТ (МИИТ).

Авторы:

доцент, к.н. кафедры «Управление и
защита информации»

Е.П. Балакина

Согласовано:

Заведующий кафедрой УиЗИ

Л.А. Баранов

Председатель учебно-методической
комиссии

С.В. Володин