

**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 - программа специалитета  
по специальности  
23.05.03 Подвижной состав железных дорог,  
утвержденной первым проректором РУТ (МИИТ)  
Тимониным В.С.

**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)**

**Разработка микропроцессорных систем управления подвижным  
составом ВСМ**

Специальность: 23.05.03 Подвижной состав железных дорог

Специализация: Инжиниринг подвижного состава  
высокоскоростных железнодорожных  
магистралей

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: 5214  
Подписал: заведующий кафедрой Пудовиков Олег  
Евгеньевич  
Дата: 01.06.2026

## 1. Общие сведения о дисциплине (модуле).

Целями освоения учебной дисциплины "Разработка микропроцессорных систем управления подвижным составом ВСМ" являются:

- сформировать у студентов основные представления об устройстве, принципе действия и специфике управляющих вычислительных машин;
- изучить способы и критерии выбора основных компонентов микропроцессорных систем управления электроподвижного состава;
- изучить структуру микропроцессорных систем управления.

Задачами освоения учебной дисциплины ""Разработка микропроцессорных систем управления подвижным составом ВСМ" являются:

- освоение структуры электронно-вычислительной машины, а также назначения её основных компонентов – процессора, запоминающих устройств и устройств ввода/вывода информации;
- освоение устройства и принципа действия устройств связи микропроцессорных систем управления с техническим объектом – аналого-цифровых и цифро-аналоговых преобразователей, устройств ввода/вывода дискретных сигналов;
- освоение различных аппаратных платформ, используемых для изготовления микропроцессорных систем управления, принципов их построения, а также методов повышения надёжности и безотказности управляющих вычислительных машин.

## 2. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю).

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

**ПК-10** - Способен применять расчетные и экспериментальные методы при создании новых образцов техники ВСМ.

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

### **Знать:**

- Требования нормативно-технической документации, технических регламентов к микропроцессорным системам управления.
- Структуру и состав микропроцессорных систем управления тягового подвижного состава, перспективы развития систем управления. Возможности

и области применения средств микропроцессорной техники на подвижном составе.

- Этапы развития вычислительной техники и её применения для управления техническими объектами. Основы теории информации.

- Способы обработки сигналов в микропроцессорных системах управления. Сетевые технологии, применяемые при организации систем управления и в промышленности.

**Владеть:**

- Методами выбора режимов работы устройств микропроцессорных систем

**Уметь:**

- Разрабатывать алгоритмы и программы для микропроцессорных систем управления.

- Разрабатывать принципиальные схемы, изготавливать прототип системы управления и отлаживать его

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 №9
Контактная работа при проведении учебных занятий (всего):	48	48
В том числе:		
Занятия лекционного типа	32	32
Занятия семинарского типа	16	16

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 60 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	Требования нормативно-технической документации к микропроцессорным системам управления Перечень нормативно-технической документации. ТР ТС, ГОСТ, ТУ. Требования, установленные документами к микропроцессорным системам управления. Функции микропроцессорных систем управления
2	Вычислительные машины, этапы их развития, применение компьютеров для управления техническими объектами. Аналоговые и электронные цифровые вычислительные машины. Специализированные и универсальные вычислительные машины. Представление данных в цифровой вычислительной машине
3	Структура универсальной вычислительной машины Основные компоненты. Центральный процессор, запоминающие устройства, устройства ввода/вывода информации. Шины Концепция построения универсальной ЭВМ. Архитектура фон Неймана. Гарвардская архитектура.
4	Процессоры. Архитектуры процессоров, их особенности и область применения. Структура процессора. Понятие системы команд. Особенности RISC, CISC архитектуры. Арифметико-логическое устройство, регистры, счётчики
5	Запоминающие устройства. Назначение, принцип действия. Взаимодействие процессора и запоминающих устройств. Постоянные запоминающие устройства. Особенности конструкции, принцип действия, область применения. Запоминающие устройства с произвольной выборкой. Особенности конструкции, принцип действия. Иерархия в организации запоминающих устройств ЦЭВМ
6	Устройства ввода/вывода. Назначение устройств ввода вывода, их классификация устройств по типу обрабатываемых сигналов, аналого-цифровые, цифро-аналоговые преобразователи, устройства ввода/вывода цифровых сигналов
7	Аналого-цифровые преобразователи. Назначение аналого-цифровых преобразователей. Операции квантования по уровню, дискретизации по времени. Восстановление сигнала. Преобразователи напряжения в код и частоты в код. Назначение, принцип действия аналого-цифровых преобразователей. Параллельный АЦП, интегрирующий АЦП, Дельта-Сигма АЦП. Преобразование пройденного пути и скорости в цифровой эквивалент

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
8	<b>Цифро-аналоговые преобразователи.</b> Назначение, принцип действия цифроаналоговых преобразователей. Преобразователи с матрицей двоично-взвешенных резисторов и матрицей R-2R. Характеристики цифро-аналоговых преобразователей
9	<b>Устройства ввода/вывода дискретных сигналов и измерения времени.</b> Элементы устройств ввода/вывода цифровых сигналов. Генераторы, таймеры, счётчики. Реализация различных задач, выполняемых микропроцессорными системами управления при помощи средств обработки цифровых сигналов.
10	<b>Средства коммуникации микропроцессорных систем управления.</b> Каналы связи микропроцессорных систем. Интерфейсы, протоколы обмена информацией.
11	<b>Технологии повышения надёжности и безотказности микропроцессорных систем управления.</b> Аппаратная избыточность и избыточность данных, резервирование основных компонентов микропроцессорных систем управления. Коды с обнаружением ошибок и коды с коррекцией ошибок
12	<b>Структура микропроцессорной системы управления локомотива. Распределённый многоуровневый подход к построению микропроцессорных систем управления.</b> Задачи, решаемые различными компонентами микропроцессорных систем управления. Выбор аппаратуры микропроцессорных систем управления Структура микропроцессорной системы управления локомотива. Распределённый многоуровневый подход к построению микропроцессорных систем управления. Задачи, решаемые различными компонентами микропроцессорных систем управления. Выбор аппаратуры микропроцессорных систем управления

## 4.2. Занятия семинарского типа.

### Лабораторные работы

№ п/п	Наименование лабораторных работ / краткое содержание
1	<b>Знакомство с платформой Arduino.</b> Исследование макетной платы для безопасного монтажа электронных схем. Сбор и отладка электронных схем. Получение навыков использования измерительных приборов. Изучение устройства портов вывода цифровых сигналов. Получение навыков работы с интегрированной средой управления, разработки и загрузки в память контроллера и исполнения программ
2	<b>Ввод цифровых сигналов.</b> Реализация порядково-временного связывания в задачах управления. Получение навыков управления устройством ввода цифрового сигнала. Методы подавления дребезга контактов, ввод в микроконтроллер информации от переключателей
3	<b>Исследование цифро-аналогового преобразователя</b> Исследование ЦАП с матрицей R-2R. Определение характеристик точности преобразования цифрового сигнала
4	<b>Исследование аналого-цифрового преобразователя</b> Исследование параллельного АЦП
5	<b>Исследование генератора с широтно-импульсной модуляцией</b> Генератор с широтно-импульсной модуляцией микроконтроллера. Изучение устройства, способов программирования генератора

№ п/п	Наименование лабораторных работ / краткое содержание
6	Широтно-импульсный преобразователь постоянного напряжения Управление двигателем постоянного тока. Устройство и принцип действия мостового преобразователя. Использование мостового преобразователя для реверсирования двигателя.
7	Автономный инвертор напряжения с широтно-импульсной модуляцией Применение инверторов. Принцип формирования выходного сигнала инвертора. Алгоритм управления ключами инвертора. Способы воздействия на параметры выходного сигнала

#### 4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

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

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

№ п/п	Библиографическое описание	Место доступа
1	Раздобаров, А. В. Автоматизированные и микропроцессорные системы управления электроподвижным составом : учебное пособие / А. В. Раздобаров. — Омск : ОмГУПС, 2022 — Часть 2 — 2023. — 128 с. — ISBN 978-5-949-41317-3. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система.	URL: <a href="https://e.lanbook.com/book/419459">https://e.lanbook.com/book/419459</a> (дата обращения: 30.04.2025). — Режим доступа: для авториз. пользователей
2	Аксенова, Е. А. Принципы подключения к контроллеру Arduino UNO R3 датчиков, индикаторов, исполнительных механизмов и устройств : учебное пособие для вузов / Е. А. Аксенова, В. В. Бурков, А. В. Васильков. — Санкт-Петербург : Лань, 2025. — 84 с. — ISBN 978-5-507-51674-2. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система	URL: <a href="https://e.lanbook.com/book/454343">https://e.lanbook.com/book/454343</a> (дата обращения: 30.04.2025). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

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

- <http://library.miit.ru/> - электронно-библиотечная система Научно-технической библиотеки МИИТ
- <http://elibrary.ru/> - научно-электронная библиотека.

arduino.cc

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

Интегрированная среда разработки программного обеспечения Arduino IDE.

Engage.

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

Компьютер и презентационное оборудование

Измерительные приборы (тестеры, осциллографы, лабораторные источники питания)

Рабочее место студента для проведения лабораторных занятий

ПЭВМ

Микроконтроллер с комплектом электронных компонентов для сборки схем

Измерительные приборы (тестер, осциллограф) и лабораторный источник питания

Специальное образовательное пространство Интерактивный комплекс опережающей подготовки «Инжиниринг подвижного состава для ВСМ»

9. Форма промежуточной аттестации:

Зачет в 9 семестре.

10. Оценочные материалы.

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

Авторы:

заведующий кафедрой, доцент, д.н.  
кафедры «Электропоезда и  
локомотивы»

О.Е. Пудовиков

Согласовано:

Директор

О.Н. Покусаев

Заведующий кафедрой ЭиЛ

О.Е. Пудовиков

Председатель учебно-методической  
комиссии

Д.В. Паринов