

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

Кафедра «Железнодорожная автоматика, телемеханика и связь»

АННОТАЦИЯ К РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЕ ДИСЦИПЛИНЫ

«Теория автоматического управления»

Специальность:	23.05.05 – Системы обеспечения движения поездов
Специализация:	Автоматика и телемеханика на железнодорожном транспорте
Квалификация выпускника:	Инженер путей сообщения
Форма обучения:	заочная
Год начала подготовки	2018

1. Цели освоения учебной дисциплины

Целью освоения учебной дисциплины «Теория автоматического управления» является формирование у обучающихся компетенций в соответствии с федеральными государственными образовательными стандартами по специальности «Системы обеспечения движения поездов» и приобретение ими:

- знаний об основных положениях теории автоматического управления; принципах и методах построения моделей систем автоматического управления (САУ); методах анализа и синтеза САУ; методах расчета и оптимизации САУ при детерминированных и случайных воздействиях.
- умений применять принципы и методы построения моделей, методы анализа и синтеза САУ при создании, исследовании и эксплуатации технических систем и средств автоматизации управления; производить расчет и применять на практике различные методы коррекции динамических характеристик САУ с целью их оптимизации.
- навыков построения АФЧХ (годографов) и логарифмических АЧХ, ФЧХ частотных передаточных функций систем автоматического управления; оценки показателей качества САУ; коррекции частотных и временных характеристик САУ; применения современных методов анализа и синтеза САУ.

2. Место учебной дисциплины в структуре ОП ВО

Учебная дисциплина "Теория автоматического управления" относится к блоку 1 "Дисциплины (модули)" и входит в его базовую часть.

3. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю), соотнесенные с планируемыми результатами освоения образовательной программы

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование следующих компетенций:

ОПК-1	способностью применять методы математического анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования
ОПК-12	владением основами расчета и проектирования элементов и устройств различных физических принципов действия
ПК-1	способностью использовать в профессиональной деятельности современные информационные технологии, изучать и анализировать информацию, технические данные, показатели и результаты работы систем обеспечения движения поездов, обобщать и систематизировать их, проводить необходимые расчеты
ПК-12	способностью использовать информационные технологии при разработке новых устройств систем обеспечения движения поездов, ремонтного оборудования, средств механизации и автоматизации производства
ПК-13	способностью разрабатывать с учетом эстетических, прочностных и экономических параметров технические задания и проекты устройств электроснабжения, железнодорожной автоматики и телемеханики, стационарной и подвижной связи, средств защиты устройств при аварийных ситуациях, определять цель проекта, составлять планы размещения оборудования, технического оснащения и организации рабочих мест, рассчитывать загрузку оборудования и показатели качества продукции, проводить сравнительный экономический анализ и экономическое обоснование

4. Общая трудоемкость дисциплины составляет

6 зачетных единиц (216 ак. ч.).

5. Образовательные технологии

В соответствии с требованиями федерального государственного образовательного стандарта высшего профессионального образования для реализации компетентностного подхода и с целью формирования и развития профессиональных навыков студентов по усмотрению преподавателя в учебном процессе могут быть использованы в различных сочетаниях активные и интерактивные формы проведения занятий, включая: Лекционные занятия. Информатизация образования обеспечивается с помощью средств новых информационных технологий - ЭВМ с соответствующим периферийным оборудованием; средства и устройства манипулирования аудиовизуальной информацией; системы машинной графики, программные комплексы (операционные системы, пакеты прикладных программ). Лабораторные занятия. Информатизация образования обеспечивается с помощью средств новых информационных технологий - ЭВМ с соответствующим периферийным оборудованием; виртуальные лабораторные работы. Практические занятия. Информатизация образования обеспечивается с помощью средств новых информационных технологий - ЭВМ с соответствующим периферийным оборудованием; системы машинной графики, программные комплексы (операционные системы, пакеты прикладных программ). Самостоятельная работа. Дистанционное обучение - интернет-технология, которая обеспечивает студентов учебно-методическим материалом, размещенным на сайте академии, и предполагает интерактивное взаимодействие между преподавателем и студентами. Контроль самостоятельной работы. Использование тестовых заданий, размещенных в системе «Космос», что предполагает интерактивное взаимодействие между преподавателем и студентами.

6. Содержание дисциплины (модуля), структурированное по темам (разделам)

РАЗДЕЛ 1

Раздел 1. Введение

1.1 Общие сведения об управлении и системах управления (СУ).

1.2 Задачи и область применения теории автоматического управления

РАЗДЕЛ 1

Раздел 1. Введение

Выполнение К

РАЗДЕЛ 2

Раздел 2. Основные понятия теории управления.

2.1 Понятие об объектах управления.

2.2 Поведение объектов и СУ.

2.3 Информация и принципы управления.

2.4 Классификации СУ.

2.5 Математические модели СУ.

2.6 Способы построения моделей.

2.7 Особенности структурных моделей СУ.

РАЗДЕЛ 2

Раздел 2. Основные понятия теории управления.

Выполнение К

РАЗДЕЛ 3

Раздел 3. Модели и характеристики линейных систем управления

- 3.1 Модели вход-выход: дифференциальные уравнения; передаточные функции; временные и частотные характеристики.
- 3.2 Модели вход-состояние-выход.
- 3.3 Формы представления математических моделей.
- 3.4 Преобразование форм представления моделей.
- 3.5 Построение математических моделей СУ.
- 3.6 Характеристики СУ с последовательным и параллельным соединением звеньев, соединением звеньев с обратной связью.
- 3.7 Построение структурных схем по передаточной функции.
- 3.8 Типовые звенья.
- 3.9 Составление уравнений динамики типовых звеньев.

РАЗДЕЛ 3

Раздел 3. Модели и характеристики линейных систем управления

Защита ЛР, выполнение эл. теста КСР

РАЗДЕЛ 4

Раздел 4. Анализ линейных систем управления.

- 4.1 Задачи анализа.
- 4.2 Анализ устойчивости СУ, алгебраические критерии устойчивости. линейных САУ.
- 4.3 Частотные критерии устойчивости, критерии устойчивости Михайлова и Найквиста.
- 4.4 Понятие об инвариантности СУ, формы инвариантности: селективная инвариантность к степенным воздействиям, селективная инвариантность к гармоническому воздействию, инвариантность систем с типовой структурой.
- 4.5 Понятие о чувствительности СУ, чувствительность систем с типовой структурой и со сложной структурой.
- 4.6 Показатели качества переходных процессов в линейных СУ.
- 4.7 Управляемость и наблюдаемость СУ, алгебраические критерии управляемости и наблюдаемости, принцип дуальности.

РАЗДЕЛ 4

Раздел 4. Анализ линейных систем управления.

Защита ЛР, выполнение эл. теста КСР

РАЗДЕЛ 5

Раздел 5. Синтез линейных систем управления

- 5.1 Общие сведения о синтезе СУ.
- 5.2 Задачи и методы синтеза линейных СУ: синтез наблюдателя состояния; синтез СУ, инвариантных к возмущениям; синтез следящих систем.
- 5.3 Методы коррекции СУ, расчет передаточных функций корректирующих устройств.
- 5.4 Параметрический синтез СУ.
- 5.5 Методы синтеза оптимальных и адаптивных СУ.

РАЗДЕЛ 5

Раздел 5. Синтез линейных систем управления

Защита ЛР, выполнение эл. теста КСР

РАЗДЕЛ 6

Раздел 6. Дискретные системы управления.

6.1 Классификация дискретных систем по виду квантования.

6.2 Понятие об импульсных и цифровых СУ.

6.3 Обобщенные структурные схемы дискретных СУ.

6.4 Использование микропроцессоров и микроЭВМ в СУ.

РАЗДЕЛ 6

Раздел 6. Дискретные системы управления.

Выполнение К

РАЗДЕЛ 7

Раздел 7. Линейные модели дискретных систем управления

7.1 Решетчатые функции и разностные уравнения.

7.2 Математическое описание идеального импульсного элемента.

7.3 Уравнения и импульсная передаточная функция разомкнутой импульсной СУ.

7.4 Частотные характеристики и логарифмические частотные характеристики импульсных систем.

7.5 Представление дискретных СУ в форме пространства состояний.

РАЗДЕЛ 7

Раздел 7. Линейные модели дискретных систем управления

Защита ЛР Выполнение К

РАЗДЕЛ 8

Раздел 8. Анализ импульсных систем управления.

8.1 Структурные схемы и передаточные функции замкнутых импульсных СУ.

8.2 Процессы в импульсных системах.

8.3 Оценка точности импульсных СУ в установившемся режиме.

8.4 Устойчивость импульсных систем.

РАЗДЕЛ 8

Раздел 8. Анализ импульсных систем управления.

Выполнение К

РАЗДЕЛ 9

Раздел 9. Синтез импульсных систем управления

9.1 Общие сведения о синтезе импульсных систем.

9.2 Построение желаемых частотных характеристик.

9.3 Способы коррекции.

9.4 Синтез дискретных корректирующих устройств.

РАЗДЕЛ 9

Раздел 9. Синтез импульсных систем управления

Выполнение К

РАЗДЕЛ 10

Раздел 10. Нелинейные модели систем управления

10.1 Понятие о нелинейных моделях.

10.2 Безынерционные нелинейные элементы.

- 10.3 Динамические нелинейные элементы.
- 10.4 Нейронные сети как многомерные нелинейные элементы.
- 10.5 Нелинейные модели с раскрытой структурой.
- 10.6 Расчетные формы нелинейных моделей.
- 10.7 Методы линеаризации нелинейных моделей.

РАЗДЕЛ 10

Раздел 10. Нелинейные модели систем управления
Защита ЛР, работа в группе

РАЗДЕЛ 11

Раздел 11. Устойчивость положений равновесия

- 11.1 Понятие об устойчивости невозмущенного движения.
- 11.2 Первый метод Ляпунова, применение метода для исследования устойчивости.
- 11.3 Второй (прямой) метод Ляпунова и его применение.
- 11.4 Частотный метод исследования абсолютной устойчивости. необходимые и достаточные условия абсолютной устойчивости.

РАЗДЕЛ 11

Раздел 11. Устойчивость положений равновесия
Выполнение К

РАЗДЕЛ 12

Раздел 12. Оптимальное управление.

- 12.1 Постановка задачи оптимального управления.
- 12.2 Критерии оптимизации.
- 12.3 Методы теории оптимального управления: классическое вариационное исчисление, принцип максимума, динамическое программирование.

РАЗДЕЛ 12

Раздел 12. Оптимальное управление.
Выполнение К

РАЗДЕЛ 13

Раздел 13. Адаптивное управление

- 13.1 Целевые условия и уравнения адаптивных СУ.
- 13.2 Алгоритмы адаптивного управления.
- 13.3 Системы с алгоритмами прямого адаптивного управления.
- 13.4 Системы идентификационного типа.
- 13.5 Основные этапы синтеза адаптивных СУ.
- 13.6 Тенденции и перспективы развития методов исследования систем автоматического управления.

РАЗДЕЛ 13

Раздел 13. Адаптивное управление
Выполнение К

РАЗДЕЛ 14

Допуск к Экз

РАЗДЕЛ 14

Допуск к Экз
Защита ЛР

РАЗДЕЛ 15
допуск к экзамену

РАЗДЕЛ 15
допуск к экзамену
защита К(1,2)

Зачет

Зачет
Зачет

Экзамен

Экзамен
Экз

Зачет

РАЗДЕЛ 20
Контрольная работа