

Документ подписан простой электронной подписью

Информация о владельце:

ФИО: Гаранин Максим Александрович

Должность: Ректор

Дата подписания: 03.11.2023 15:18:49

Уникальный программный ключ:

7708e3a47e66a8ee02711b798d7c78bd1e40bf88

Аннотация рабочей программы дисциплины (модуля) / практики

Б1.В.ДВ.06.02 Теория систем автоматического управления

Специальность/направление подготовки: 23.05.01 НАЗЕМНЫЕ ТРАНСПОРТНО-ТЕХНОЛОГИЧЕСКИЕ СРЕДСТВА

Специализация/профиль: специализация N 2 "Подъемно-транспортные, строительные, дорожные средства и оборудование":

Цели освоения дисциплины (модуля) / практики

Целью дисциплины является подготовка к ведению организационно-управленческой деятельности и научно-исследовательской деятельности в области систем автоматического управления и регулирования посредством обеспечения

этапов формирования компетенций, предусмотренных учебным планом в части представленных ниже знаний, умений и

владений. Освоение компетенций ПК-14,ОПК-1

Компетенции, формируемые в результате освоения дисциплины (модуля)/практики.

Индикаторы достижения компетенции

ПК-14: способностью организовывать работу по эксплуатации наземных транспортно-технологических средств и

комплексов

Знать:

системы автоматического управления разгоном и торможением ; системы телеуправления подвижным составом;

конструкцию систем автоматического регулирования параметров подвижного состава.

Уметь:

Составлять и преобразовывать функциональные схемы систем автоматического управления

Владеть:

Расчетом статических и динамических характеристик систем автоматического управления и регулирования

ОПК-1: способностью решать задачи профессиональной деятельности на основе информационной и библиографической

культуры с применением информационно-коммуникационных технологий и с учетом основных требований информационной безопасности

Знать:

Автоматизированные системы управления применяемые для контроля движения и технического диагностирования

НТТСиК

Уметь:

проводить синтез систем автоматического управления и регулирования с заданными параметрами.

Владеть:

Разработкой пусковой диаграммы и последовательности работы системы управления подвижным составом.

В результате освоения дисциплины (модуля)/практики обучающийся должен

Знать:

Автоматизированные системы управления применяемые для контроля движения и технического диагностирования

НТТСиК; системы автоматического управления разгоном и торможением ; системы телеуправления подвижным составом;

конструкцию систем автоматического регулирования параметров подвижного состава.

Уметь:

Составлять и преобразовывать функциональные схемы систем автоматического управления; определять надежность и

устойчивость систем автоматического регулирования, проводить синтез систем автоматического управления и

регулирования с заданными параметрами.

Владеть:

Расчетом статических и динамических характеристик систем автоматического управления и регулирования. Разработкой

пусковой диаграммы и последовательности работы системы управления подвижным составом.

Трудоёмкость дисциплины/практики: 3 ЗЕ.____