

Документ подписан простой электронной подписью

Информация о владельце:

ФИО: Гаранин Максим Александрович

Должность: Ректор

Дата подписания: 08.11.2023 16:56:42

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.\_\_\_\_