МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ "РЯЗАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ РАДИОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМЕНИ В.Ф. УТКИНА"

СОГЛАСОВАНО Зав. выпускающей кафедры УТВЕРЖДАЮ Проректор по УР

М.В. Ленков

А.В. Корячко

Теория автоматического управления

рабочая программа дисциплины (модуля)

Закреплена за кафедрой Автоматизации информационных и технологических процессов

Учебный план z15.03.04_23_00.plx

15.03.04 Автоматизация технологических процессов и производств

Квалификация бакалавр

Форма обучения заочная

Общая трудоемкость 6 ЗЕТ

Распределение часов дисциплины по курсам

Курс	4	4	Итого	
Вид занятий	УП	РΠ		
Лекции	16	16	16	16
Лабораторные	10	10	10	10
Иная контактная работа	0,9	0,9	0,9	0,9
Консультирование перед экзаменом и практикой	2	2	2	2
Итого ауд.	28,9	28,9	28,9	28,9
Контактная работа	28,9	28,9	28,9	28,9
Сам. работа	149,3	149,3	149,3	149,3
Часы на контроль	12,1	12,1	12,1	12,1
Контрольная работа заочники	10	10	10	10
Письменная работа на курсе	15,7	15,7	15,7	15,7
Итого	216	216	216	216

г. Рязань

Программу составил(и):

к.т.н., доц., Тинина Елена Валериевна

Рабочая программа дисциплины

Теория автоматического управления

разработана в соответствии с ФГОС ВО:

ФГОС ВО - бакалавриат по направлению подготовки 15.03.04 Автоматизация технологических процессов и производств (приказ Минобрнауки России от 09.08.2021 г. № 730)

составлена на основании учебного плана:

15.03.04 Автоматизация технологических процессов и производств утвержденного учёным советом вуза от 28.04.2023 протокол № 11.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры

Автоматизации информационных и технологических процессов

Протокол от 31.05.2023 г. № 10

Срок действия программы: 2023-2028 уч.г. Зав. кафедрой Ленков Михаил Владимирович

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2024-2025 учебном году на заседании кафедры Автоматизации информационных и технологических процессов
Протокол от2024 г. №
Зав. кафедрой
Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году
Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2025-2026 учебном году на заседании кафедры Автоматизации информационных и технологических процессов
Протокол от 2025 г. №
Зав. кафедрой
Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры Автоматизации информационных и технологических процессов
Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры
Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры Автоматизации информационных и технологических процессов
Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры Автоматизации информационных и технологических процессов Протокол от
Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры Автоматизации информационных и технологических процессов Протокол от
Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры Автоматизации информационных и технологических процессов Протокол от
Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры Автоматизации информационных и технологических процессов Протокол от

УП: z15.03.04 23 00.plx cтр.

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

1.1 Целью освоения дисциплины является изучение общих принципов построения систем автоматического управления, процессов в них, методов исследования этих процессов и методов синтеза систем с заданными показателями качества.

	2. МЕСТО ДИСЦИП	ІЛИНЫ (МОДУЛЯ) В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ				
Ц	икл (раздел) ОП:	Б1.О				
2.1	2.1 Требования к предварительной подготовке обучающегося:					
2.1.1	Математика					
2.1.2	Метрология, стандартиз	ация и сертификация				
2.1.3	Программирование и ал	горитмизация				
2.1.4	Теоретические основы з	олектротехники				
2.1.5	Компьютерная графика					
2.1.6	Основы объектно-ориен	тированного программирования				
2.1.7	Физика					
2.1.8	Химия					
2.1.9	Инженерная графика					
2.1.10) Информатика					
2.1.11	Ознакомительная практика					
2.1.12	2 Учебная практика					
2.1.13	В Физика (факультатив)					
2.1.14	Введение в профессиона	альную деятельность				
	предшествующее:	и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как				
2.2.1	Научно-исследовательст	кая работа				
2.2.2	Проектирование сложни	ых человеко-машинных систем				
2.2.3	Технологические проце	ссы автоматизированных производств				
2.2.4	Выполнение, подготовк	а к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы				
2.2.5	Преддипломная практин	ка				

3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

ОПК-1: Применять естественнонаучные и общеинженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности;

ОПК-1.1. Ведет исследования и разработки, выполняет проектирование и конструирование на основе современной естественнонаучной картины мира

Знать

основные положения, законы и методы естественнонаучных дисциплин

Уметь

применять законы и методы естественнонаучных дисциплин для получения моделей

Владеть

современными методами решения задач анализа и синтеза при создании инновационных решений

ОПК-1.2. Применяет методы математического анализа и моделирования для сравнения проектных решений и выбора оптимального решения

Знать

методы математического анализа типовых систем управления

Уметь

моделировать типовые системы управления

Владеть

навыками выбора систем управления для конкретных задач

ОПК-1.3. Использует современные инженерные подходы и знания в ходе проектных и конструкторских работ

Знать

основные показатели качества систем автоматического управления, характеризующие статические и динамические свойства системы

Уметь

определять отклонения характеристик системы от штатных

Влалеть

навыками определения источников возможных неисправностей

ОПК-4: Способен понимать принципы работы современных информационных технологий и использовать их для решения задач профессиональной деятельности;

ОПК-4.1. Выполняет моделирование систем, информационных и технологических процессов при помощи современных программных средств

Знать

современные программные средства для расчета систем управления

Уметь

моделировать автоматические системы управления

Владеть

навыками пользования программных средств для моделирования систем управления

ОПК-6: Способен решать стандартные задачи профессиональной деятельности на основе информационной и библиографической культуры с применением информационно-коммуникационных технологий;

ОПК-6.1. Применяет известные принципы, методы и средства для решения стандартных задач профессиональной деятельности

- Знать

основные математические модели САУ, применяемые для анализа и синтеза

Уметь

выбирать соответствующую математическую модель исследуемой или проектируемой САУ

Владеть

методами составления моделей, их анализа, синтеза

ОПК-13: Способен применять стандартные методы расчета при проектировании систем автоматизации технологических процессов и производств;

ОПК-13.1. Применяет стандартные исполнительные и управляющие устройства, средства автоматизации, измерительной и вычислительной техники в соотвествии с техническим заданием

Знать

основные методы расчета при проектировании систем автоматического управления

Уметі

выбирать соответствующий метод проектирования систем автоматического управления

Владеть

методикой проектирования систем автоматического управления

ОПК-13.2. Использует стандартные методы расчета системы и отдельных устройств

Знать

методы построения структурных схем систем автоматического управления

Уметь

осуществлять выбор алгоритма и структуры систем автоматического управления

Владеть

методикой выбора оптимального алгоритма и структуры систем автоматического управления

ОПК-14: Способен разрабатывать алгоритмы и компьютерные программы, пригодные для практического применения.

ОПК-14.1. Разрабатывает алгоритмы управления различными устройствами и системами

Знать

программные средства для исследования систем автоматического управления

Уметь

выбирать программные средства и информационные технологии

Владеть

методами исследования систем

В результате освоения дисциплины (модуля) обучающийся должен

3.1	Знать:			
3.1.1	понятия теории автоматического управления			
3.2	Уметь:			
3.2.1	использовать методы ТАУ для определения устойчивости, точности, динамических характеристик			
3.3	Владеть:			
3.3.1	методами синтеза систем автоматического управления			

	4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)					
Код	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр /	Часов	Компетен-	Литература	Форма
занятия		Kypc		ции		контроля

	Раздел 1. Теория автоматического управления					
1.1	Основные понятия. Способы построения линейных систем автоматического управления (САУ). Основные способы представления и описания САУ. /Тема/	4	0			
1.2	Понятие управления. Системы управления. Классификация воздействий на объект управления. Работа регулятора. Понятие структурной схемы. Преобразование структурных схем. Классификация автоматических систем по характеру внутренних динамических процессов. Статические и динамические характеристики САУ /Лек/	4	8	ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-В ОПК-1.2-3 ОПК-1.2-В ОПК-1.3-3 ОПК-1.3-В ОПК-4.1-3 ОПК-4.1-В ОПК-6.1-3 ОПК-6.1-В ОПК-13.1-3 ОПК-13.2-3 ОПК-13.2-3 ОПК-14.1-3	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	
1.3	Исследование статических и динамических характеристик типовых звеньев. /Лаб/	4	5	ОПК-4.1-У ОПК-6.1-У ОПК-13.1-У ОПК-13.2-У ОПК-14.1-У ОПК-4.1-З ОПК-6.1-З ОПК-6.1-В ОПК-6.1-В ОПК-13.2-З ОПК-13.2-В ОПК-14.1-З ОПК-1.1-З ОПК-1.1-З ОПК-1.1-В ОПК-1.2-З ОПК-1.3-З ОПК-1.3-З ОПК-1.3-З ОПК-1.3-В	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	отчет по лабораторной работе
1.4	Принцип управления. Статические и астатические системы. Процессы, происходящие в системах автоматического управления. Построение математической модели. Линейные и нелинейные модели. /Ср/	4	70	ОПК-4.1-3 ОПК-6.1-3 ОПК-6.1-В ОПК-13.1-В ОПК-13.2-3 ОПК-13.2-В ОПК-14.1-3 ОПК-14.1-В ОПК-4.1-В ОПК-6.1-У ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-В ОПК-1.2-3 ОПК-1.2-В ОПК-1.2-В	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	

	Раздел 2.					
2.1	Динамические показатели качества. Синтез САУ с заданными показателями качества. Устойчивость САУ. /Тема/	4	0			
2.2	Точность отработки входных и возмущающих воздействий. Основные методы повышения точности. Типовые П, ПИ, ПИД и ПД регуляторы. Точность САУ в установившемся режиме. Классическое определение устойчивости. Критерии устойчивости Гурвица, Михайлова, Найквиста. /Лек/	4	8	ОПК-4.1-3 ОПК-6.1-В ОПК-6.1-В ОПК-13.1-3 ОПК-13.1-В ОПК-13.2-В ОПК-13.2-В ОПК-14.1-В ОПК-4.1-В ОПК-6.1-У ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-В ОПК-1.2-3 ОПК-1.2-В ОПК-1.3-3	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	
2.3	Исследование устойчивости САУ при увеличении коэффициента передачи разомкнутой системы, постоянных времени. /Лаб/	4	5	ОПК-1.1-У ОПК-1.3-У ОПК-4.1-У ОПК-6.1-У ОПК-6.1-У ОПК-13.2-У ОПК-14.1-У ОПК-4.1-З ОПК-6.1-В ОПК-6.1-В ОПК-13.2-З ОПК-13.2-В ОПК-14.1-З ОПК-14.1-В ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-В ОПК-1.2-З ОПК-1.2-З ОПК-1.3-З ОПК-1.3-В ОПК-1.3-В	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	отчет по лабораторной работе

2.4	Оценка качества регулирования. Синтез САУ. Понятие корректирующего устройства. Принципы синтеза. Понятие нелинейной системы. Типовые статические нелинейности. Понятие фазового пространства, фазовой плоскости, как метода исследования устойчивости. Критерий устойчивости Ляпунова. /Ср/	4	79,3	ОПК-4.1-3 ОПК-6.1-3 ОПК-6.1-В ОПК-13.1-В ОПК-13.2-3 ОПК-13.2-В ОПК-14.1-3 ОПК-4.1-В ОПК-6.1-У ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-В ОПК-1.2-3 ОПК-1.2-В ОПК-1.3-3	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	
2.5	Курсовой проект /Тема/	4	0			
2.6	Выполнение курсовой работы /КПКР/	4	15,7	ОПК-4.1-3 ОПК-4.1-У ОПК-6.1-3 ОПК-6.1-У ОПК-13.2-3 ОПК-14.1-3 ОПК-14.1-У ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-У ОПК-1.2-3 ОПК-1.2-У ОПК-1.3-3 ОПК-1.3-1 ОПК-1.3-1 ОПК-13.1-У ОПК-13.1-У ОПК-13.1-У ОПК-13.1-У ОПК-13.1-У ОПК-4.1-В ОПК-6.1-В ОПК-13.2-В ОПК-13.2-В ОПК-13.2-В ОПК-1.1-В ОПК-1.1-В	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Задание к КП

	<u> </u>					
2.7	Выполнение контрольной работы /Кр3/	4	10	ОПК-4.1-У ОПК-6.1-У ОПК-13.2-У ОПК-14.1-У ОПК-1.1-У ОПК-1.3-У ОПК-1.3-У ОПК-13.1-У ОПК-4.1-3 ОПК-6.1-В ОПК-6.1-В ОПК-13.2-В ОПК-14.1-3 ОПК-14.1-В ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-В ОПК-1.2-3 ОПК-1.2-3 ОПК-1.3-3 ОПК-1.3-8	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Отчет по выполнению задания
	Раздел 3. Подготовка и проведение экзамена					
3.1	Подготовка и проведение экзамена /Тема/	4	0			
3.2	/ИКР/	4	0,9	ОПК-4.1-3 ОПК-6.1-8 ОПК-6.1-В ОПК-13.1-В ОПК-13.2-3 ОПК-13.2-В ОПК-14.1-3 ОПК-4.1-В ОПК-4.1-В ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-3 ОПК-1.2-3 ОПК-1.2-8 ОПК-1.3-3	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Вопросы к экзамену

	1		T	Т		
3.3	Подготовка к экзамену /Экзамен/	4	9	ОПК-4.1-3 ОПК-6.1-3 ОПК-6.1-B ОПК-13.1-3 ОПК-13.1-B ОПК-13.2-B ОПК-13.2-B ОПК-14.1-3 ОПК-14.1-B ОПК-4.1-B ОПК-6.1-У ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-B ОПК-1.2-3 ОПК-1.2-3	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1	Вопросы к экзамену
3.4	Консультация перед экзаменом/Кнс/	4	2	ОПК-4.1-3 ОПК-6.1-В ОПК-13.1-3 ОПК-13.1-В ОПК-13.2-3 ОПК-13.2-В ОПК-14.1-3 ОПК-14.1-В ОПК-4.1-В ОПК-6.1-У ОПК-1.1-3 ОПК-1.1-В ОПК-1.2-3 ОПК-1.2-В ОПК-1.3-3	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Вопросы к экзамену
3.5	Подготовка к зачету /Зачёт/	4	3,1	ОПК-4.1-3 ОПК-6.1-3 ОПК-13.2-3 ОПК-14.1-3 ОПК-1.1-3 ОПК-1.3-3 ОПК-1.3-3 ОПК-4.1-B ОПК-6.1-У ОПК-6.1-В ОПК-13.2-В ОПК-14.1-B ОПК-1.1-В ОПК-1.3-В	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1	Вопросы к зачету

5. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)

Оценочные материалы приведены в приложении к рабочей программе дисциплины (см. документ «Оценочные материалы по дисциплине «Теория автоматического управления»»).

6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

6.1. Рекомендуемая литература

· -		1		
Авторы, составители	Заглавие		Издательство, год	Количество/ название ЭБС
Рыбак Л. А.	Теория автоматического управления. Часть І. Непросистемы: учебное пособие	ное пособие 1 1 1 1 1 1		2227-8397, http://www.ipr bookshop.ru/2 8400.html
Рыбак Л. А.	Теория автоматического управления. Часть II. Диск системы: учебное пособие		Белгородский государственный государственный гехнологический университетим. В.Г. Шухова, ЭБС	2227-8397, http://www.ipr bookshop.ru/2 8401.html
Коновалов Б. И., Лебедев Ю. М.	•		Тетербург: Тань, 2022, 220	978-5-507- 44643-8, https://e.lanbo ok.com/book/2 38508
	6.1.2. Дополнительная литература			
Авторы, составители	Заглавие		Издательство, год	Количество/ название ЭБС
Федотов А.В.	Основы теории автоматического управления: учеблособие	r E	осударственн ый технический иниверситет,	978-5-8149- 1144-5, http://www.ipr bookshop.ru/3 7832.html
1	6.1.3. Метолические пазработки			
Авторы составители			Изпатан стро	Количество/
Авторы, составители	Заглавие		год	название ЭБС
Т.А. Куличенко, А.С. Морозов				https://elib.rsre u.ru/ebs/downl oad/131
6.2 Heneuer	IP DECADOR ИНФОРМАНИОННО-ДЕЛЕКОММАНИКАПИОТ	ной сети '	'Интепнет''	L
	1 11 1			
LibreOffice				
	вой портал ГАРАНТ.РУ http://www.garant.ru			
Информационно-право	вой портал ГАРАНТ.РУ http://www.garant.ru в программного обеспечения и информационны	х справоч	ных систем	
Информационно-право 6.3 Перечен	1 1			течественного
Информационно-право 6.3 Перечен	ть программного обеспечения и информационны о и свободно распространяемого программного об производства			течественного
Информационно-право 6.3 Перечен еречень лицензионного	ть программного обеспечения и информационны о и свободно распространяемого программного об производства От	беспечения		течественного
	Рыбак Л. А. Рыбак Л. А. Коновалов Б. И., Лебедев Ю. М. Авторы, составители Федотов А. В. Авторы, составители Т.А. Куличенко, А.С. Морозов 6.2. Переченоперационная система Казрегsky Endpoint Sec	Рыбак Л. А. Теория автоматического управления. Часть І. Непр системы : учебное пособие Рыбак Л. А. Теория автоматического управления. Часть ІІ. Дист системы : учебное пособие Коновалов Б. И., Лебедев Ю. М. Теория автоматического управления 6.1.2. Дополнительная литература Авторы, составители Заглавие Федотов А. В. Основы теории автоматического управления : учеб пособие 6.1.3. Методические разработки Авторы, составители Заглавие Т.А. Куличенко, А.С. Морозов Линейные системы автоматического управления : Методические указания 6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационограционная система Windows Каspersky Endpoint Security	Авторы, составители Рыбак Л. А. Теория автоматического управления. Часть І. Непрерывные системы : учебное пособие Рыбак Л. А. Теория автоматического управления. Часть П. Дискретные системы : учебное пособие Коновалов Б. И., Лебедев Ю. М. Теория автоматического управления часть П. Дискретные системы : учебное пособие Коновалов Б. И., Лебедев Ю. М. Теория автоматического управления Ваглавие 6.1.2. Дополнительная литература Авторы, составители Заглавие Федотов А. В. Основы теории автоматического управления : учебное пособие 1 С.1.3. Методические разработки Заглавие Т.А. Куличенко, А.С. Морозов Каретку Енфоріп Sеситіту 6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети Операционная системы Vindows Казретку Endpoint Security	Авторы, составители Теория автоматического управления. Часть І. Непрерывные системы : учебное пособие Рыбак Л. А. Теория автоматического управления. Часть ІІ. Дискретные ий университет им. В.Г. Шухова, ЭБС АСВ, 2012, 121 с. Рыбак Л. А. Теория автоматического управления. Часть ІІ. Дискретные системы : учебное пособие Рыбак Л. А. Теория автоматического управления. Часть ІІ. Дискретные сисударственный технологическ ий университет им. В.Г. Шухова, ЭБС АСВ, 2012, 121 с. Коновалов Б. И., Лебедев Ю. М. Теория автоматического управления Теория автоматического управления Теория автоматического управления Теория автоматического управления ий университет им. В.Г. Пухова, ЭБС АСВ, 2012, 65 с. Коновалов Б. И., Лебедев Ю. М. Теория автоматического управления ий университет им. В.Г. Пухова, ЭБС АСВ, 2012, 65 с. Санкт-Петербург: Лань, 2022, 220 с. Санкт-Петербург: Лань, 2022, 220 с. Омск: Омский государственный пособие Пособие Теория автоматического управления : учебное пособие Омск: Омский государственный инверситет, 2012, 279 с. Санкт-Петербург: Лань, 2022, 220 с. Омск: Омский государственный инверситет, 2012, 279 с. Санкт-Петербург: Лань, 2022, 220 с. Омск: Омский государственный инверситет, 2012, 279 с. Омск: Омский государственный инверситет, 2012, 279 с. Санкт-Петербург: Лань, 2022, 220 с.

Коммерческая лицензия

Kaspersky Endpoint Security

Adobe Acro	obat Reader	Свободное ПО	
LibreOffice		Свободное ПО	
6.3.2 Перечень информационных справочных систем			
6.3.2.1	6.3.2.1 Информационно-правовой портал ГАРАНТ.РУ http://www.garant.ru		

7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)					
1	117 учебно-административный корпус. Учебная аудитория для проведения занятий лекционного и семинарского типа, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации Всего 28 мест (без учёта места преподавателя и работников). 14 компьютеров (без учёта компьютера преподавателя и работников), из них: 2 компьютера FORMOZA на базе Core2 - 6700 6 компьютеров PERSONAL 4 компьютеров Intel Core i-3 1 компьютер Celeron 1 компьютер Pentium 4 с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду РГРТУ. 1 мультимедиа проектор NEC - NP 200 A, 1 экран. Посадочные места: студенты - 14 столов + 28 стульев.				
2	117а учебно-административный корпус. Учебная аудитория для проведения занятий лекционного и семинар типа, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации Всего 50 (без учёта места преподавателя). 1 мультимедиа проектор BenQ 721, 1 документ-камера Aver Visio 330, 1 эк компьютер FORMOZA на базе Core2 - 6700 с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспече доступа в электронную информационно-образовательную среду РГРТУ. Посадочные места: студенты - 25 сто 50 стульев. преподаватель - 1 стол + 1 стул. 1 доска аудиторная.				

8. МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)

Методическое обеспечение дисциплины приведено в приложении к рабочей программе дисциплины (см. документ «Методические указания дисциплины «Теория автоматического управления»»).

		Оператор ЭДО ООО "Компания "Тензор"		
документ подписан электронной подписью				
ПОДПИСАНО ЗАВЕДУЮЩИМ КАФЕДРЫ	ФГБОУ ВО "РГРТУ", РГРТУ, Ленков Михаил Владимирович, Декан ФАИТУ	01.09.23 10:06 (MSK)	Простая подпись	
ПОДПИСАНО ЗАВЕДУЮЩИМ ВЫПУСКАЮЩЕЙ КАФЕДРЫ	ФГБОУ ВО "РГРТУ", РГРТУ, Ленков Михаил Владимирович, Декан ФАИТУ	01.09.23 10:06 (MSK)	Простая подпись	
ПОДПИСАНО ПРОРЕКТОРОМ ПО УР	ФГБОУ ВО "РГРТУ", РГРТУ, Корячко Алексей Вячеславович, Проректор по учебной работе	07.09.23 09:45 (MSK)	Простая подпись	