

АННОТАЦИЯ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ ДИСЦИПЛИНЫ

Радиоуправляемые устройства и комплексы

11.03.01 «Радиотехника»

Пятый семестр

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целями освоения дисциплины " Радиоуправляемые устройства и комплексы "являются:

1. Выработка у студентов понимания физической сущности автоматического управления и стабилизации, ее формализации в виде конкретных математических задач, выработка представлений о возможных исходах при решении этих задач.
2. Освоение путей технической реализации динамических систем и систем автоматического регулирования.
3. Подготовка в области проектирования систем автоматического регулирования.
4. Подготовка в области радиотехники для разных сфер профессиональной деятельности специалиста.

- проектно-конструкторской;
- производственно-технологической;
- научно-исследовательской;
- сервисно-эксплуатационной.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОПОП

Дисциплина «Радиоуправляемые устройства и комплексы» относится к вариативной части дисциплин (Б1.В.ДВ.15). Она логически продолжает курс "Основы кибернетики". Предметом ее изучения являются автоматические системы, широко используемые в радиоаппаратуре для решения задач селекции, фильтрации и оценивания, демодуляции, синхронизации сигналов, стабилизации их частоты и амплитуды, решения других разнообразных задач.

КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

В результате освоения дисциплины, обучающийся должен:

Знать:

- физическую сущность автоматического управления и стабилизации,
- методику формализации динамических систем в виде конкретных математических задач (ОПК-2).
- методы формирования представлений о возможных исходах при решении этих задач.
- пути их технической реализации.

Уметь:

- составлять функциональные и структурные схемы систем, осуществлять их структурные преобразования (ОПК-2);
- выполнять расчеты основных характеристик систем(ОПК-2);
- проводить синтез структурных схем систем автоматического управления с данными показателями для конкретных воздействий и помех.

Владеть:

- классификацией, признаками и математическими основами анализа систем управления, особенностями систем отражаемых линейными и нелинейными моделями (ОК-7, ОПК-2).

-математическими и техническими основами построения систем автоматического управления;

-проведением аналитического описания элементов разомкнутых и замкнутых систем во временной и частотной областях в статическом состоянии и динамике (ОК-7, ОПК-2).

-основами моделирования и синтеза систем радиоавтоматики.

4.СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

1.Принципы построения систем радиоуправления. Основные элементы радиотехнических следящих систем. Структура, предмет и задачи курса. Системы автоматического регулирования и стабилизации. Понятие возмущений в системе. Основные термины и определения.

2.Системы автоподстройки частоты. Системы ЧАПЧ, ФАПЧ. Частотные и фазовые дискриминаторы. Структурные схемы систем. Управляемые по частоте и фазе генераторы. Требования и методы обеспечения точности регулирования.

3.Системы слежения за временным положением импульсного сигнала. Системы АСД. Временные дискриминаторы и их характеристики. Функциональные схемы систем. Требования и методы обеспечения точности регулирования.

4.Системы автоматического управления лучом антенной системы. Системы АСН. Характеристики и схемы угловых дискриминаторов. Функциональные схемы систем. Требования и методы обеспечения точности регулирования.

5.Качественные показатели обобщенной системы радиоавтоматики. Ошибки слежения. Примеры анализа радиотехнических систем. Точность, запас устойчивости, быстродействие, характер регулирования, запас устойчивости по амплитуде, показатель колебательности. Ошибки слежения в установившемся режиме. Ошибки по положению, скорости, ускорению в системах с астатизмом разного порядка.

6.Теория устойчивости систем. Определение устойчивости по решению дифференциального уравнения системы. Алгебраические критерии устойчивости

7.Прохождение случайных процессов через разомкнутые и замкнутые системы. Расчет дисперсий шумовой ошибки системы. Связь математических ожиданий и корреляционных функций случайных процессов на входе и выходе замкнутой системы. Дисперсия как показатель точности слежения. Корреляционная функция ошибки слежения при конкретном воздействии и заданных свойствах помехи. Спектральная плотность и дисперсия ошибки.

8.Нелинейные схемыавтоматического управления. Виды нелинейностей, особенности процессов в нелинейных системах, методы гармонической и статистической линеаризации.

9.Структура и состав цифровых систем радиоуправления. Определение аналого-цифровых и цифровых систем радиоавтоматики. Их преимущества и недостатки. ЦАП и АЦП. Цифровые дискриминаторы, фильтры, цифровые опорные генераторы. Передаточные функции цифровых систем. Оценка качества регулирования.

5.ВИД АТТЕСТАЦИИ-зачет.

6.КОЛИЧЕСТВО ЗАЧЕТНЫХ ЕДИНИЦ-три зачетных единицы.

Составитель: к.т.н., доцент Архипов Е.А. _____

Заведующий кафедрой РТ и РС _____ Никитин О.Р.

Председатель учебно-методической комиссии направления _____ Никитин О.Р.

Директор института _____ Галкин А.А

Дата 31.03.2015

Печать института

