

Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Владимирский государственный университет имени
Александра Григорьевича и Николая Григорьевича Столетовых»
(ВлГУ)



«УТВЕРЖДАЮ»
 Проректор по учебно-методической работе
 А.А.Панфилов
 « 07 » 04 2015 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ
" Кибернетика и системы управления"

Направление подготовки: 11.03.02 «Инфокоммуникационные технологии и системы связи»

Профили подготовки:

Уровень высшего образования: бакалавриат

Форма обучения: очная

Семестр	Трудоемкость (зач. ед, /час.)	Лекций, (час.)	Практ. занятий, (час.)	Лаборат. работ, (час.)	СРС, (час.)	Форма контроля (экз./зачет)
5	2/72	18	18	18	18	зачет
2	1/36				36	зачет (перееаттестация)
Итого	3/108	18	18	18	54	Зачет+зачет (перееаттестация)

Владимир, 20 15

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целями освоения дисциплины "Кибернетика и системы управления" 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 ВО

Дисциплина «Кибернетика и системы управления» относится к вариативной части Б1.В.ДВ.4 учебного цикла образовательной программы. 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.

Взаимосвязь с другими дисциплинами

Изучение курса «Кибернетика и системы управления» базируется на знаниях, полученных в курсах: основы кибернетики, высшая математика (дифференциальное и интегральное исчисление, дифференциальные уравнения, теория вероятностей, функция комплексной переменной, операторы Фурье и Лапласа, основы теории цепей, радиотехнические цепи и сигналы. Полученные знания используются в дальнейшем в курсах "Устройства приема и обработки сигналов", "Устройства генерирования и формирования радиосигналов", "Основы теории радиотехнических систем", "Основы телевидения", "Цифровая обработка радиотехнической информации", "Основы проектирования радиотехнических систем", полученные знания могут быть использованы при дипломном проектировании, а также в процессе подготовки и проведения автоматизированных лабораторных исследований и производственных испытаний радиоаппаратуры.

3. 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 (ПК-17).

-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 (ПК-17);

-выполнять расчеты основных характеристик систем(ПК-17);

-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, ПК-17).

-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, ПК-17).

-основами моделирования и синтеза систем радиоавтоматики.

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ: «Кибернетика и системы управления»

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 зачетных единицы (108 часов).

№ п/п	Раздел дисциплины	Семестр		Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)							Объем учебной работы с применением интерактивных методов	Формы текущего контроля успеваемости, форма промежуточной аттестации
		Неделя семестра		Лекции	Консультации	Практические занятия	Лабораторные работы	Контр.раб.	СРС	КП/КР		
1.	Принципы построения систем радиуправления. Основные элементы радиотехнических следящих систем. Структура, предмет и задачи курса. Системы автоматического регулирования и стабилизации. Понятие возмущений в системе. Основные термины и определения.	5	1,2	2		2	2	Р Г Р	2		3/50	
2.	Системы автоподстройки	5	3,4	2		2	2		2		3/50	

	частоты. Системы ЧАПЧ, ФАПЧ. Частотные и фазовые дискриминаторы. Структурные схемы систем. Управляемые по частоте и фазе генераторы. Требования и методы обеспечения точности регулирования.										
3	. Управляемые по частоте и фазе генераторы. Требования и методы обеспечения точности регулирования.	2	4					18			Зачет (переаттестация)
4	Системы слежения за временным положением импульсного сигнала. Системы АСД.	2	5					18			Зачет (переаттестация)
5.	Временные дискриминаторы и их характеристики. Функциональные схемы систем. Требования и методы обеспечения точности регулирования.	5	5,6	2		2	2	2		3/50	Конт. Р.
6.	Системы автоматического управления лучом антенной системы. Системы АСН. Характеристики и схемы угловых дискриминаторов. Функциональные схемы систем. Требования и методы обеспечения точности регулирования.	5	7,8	2		2	2	2		3/50	Рейтинг контроль №1
7.	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.	5	9,10	2		2	2	-2		3/50	
8.	Теория устойчивости систем. Определение устойчивости по решению дифференциального уравнения системы. Алгебраические критерии устойчивости	5	11,12	2		2	2	2		3/50	Рейтинг контроль №2
9.	Прохождение случайных процессов через разомкнутые и замкнутые системы. Расчет	5	13,14	2		2	2	2		3/50	

	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.											
10	Нелинейные схемы автоматического управления. Виды нелинейностей, особенности процессов в нелинейных системах, методы гармонической и статистической линеаризации.	5	15, 16	2		2	2		2		3/50	
11	Структура и состав цифровых систем радиопреимущества и недостатки. ЦАП и АЦП. Цифровые дискриминаторы, фильтры, цифровые опорные генераторы. Передаточные функции цифровых систем. Оценка качества регулирования.	5	17, 18	2		2	2		2		3/50	Рейтинг контроль №3
Всего				18		18	18		18		27/50	зачет

5. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

5.1. Активные и интерактивные формы обучения

С целью формирования и развития профессиональных навыков студентов в учебном процессе используются активные и интерактивные формы проведения занятий в сочетании с внеаудиторной работой: (лабораторные работы, контрольные аудиторские работы, индивидуальные домашние работы). Объем занятий, проводимых в интерактивных формах, составляет 27 час (50%).

5.2. Самостоятельная работа студентов

Самостоятельная (внеаудиторная) работа студентов включает закрепление теоретического материала при подготовке к практическим занятиям, а также при

выполнении индивидуальной домашней работы. Основа самостоятельной работы - изучение литературы по рекомендованным источникам и конспекту лекций.

5.3. Мультимедийные технологии обучения

Все лекционные занятия проводятся в виде презентаций в мультимедийной аудитории с использованием компьютерного проектора и представлением от 15 до 30 слайдов по каждой лекции.

Студентам предоставляется компьютерный курс лекций и описания всех лабораторных работ. Компьютерные технологии используются для оформления лабораторных работ.

5.4. Лекции приглашенных специалистов

В рамках учебного курса «Кибернетика и системы управления» предусмотрены встречи с представителями российских и зарубежных компаний, выступления и лекции специалистов, в частности:

- доктора физико-математических наук, профессора, В.Г. Рау;
- доктора технических наук, профессора, зав. кафедрой МЭИ (г. Москва) В.Г. Карташева.

5.5 Рейтинговая система обучения

Рейтинг-контроль проводится три раза за семестр. Он предполагает оценку суммарных баллов по следующим составляющим: активность на контрольных занятиях; качество выполнения домашних рейтинговых заданий и лабораторных работ.

6. ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ДЛЯ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ УСПЕВАЕМОСТИ, ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ПО ИТОГАМ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ И УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ СТУДЕНТОВ

6.1. Вопросы к зачету по дисциплине «Кибернетика и системы управления»

1	Принципы управления
2	Классификация систем автоматического управления
3	Использование диф. уравнений для описания линейных систем
4	Использование передаточных функций для описания линейных систем
5	Использование переходной функции для описания линейных систем.
6	Использование частотных передаточных функций и АФХ для описания линейных систем
7	Логарифмическая АЧХ, Асимптотическая ЛАЧХ
8	Использование весовой функции для описания линейных систем
9	Пропорциональное звено
10	Идеальное интегрирующее звено
11	Идеальное дифференцирующее звено

12	Апериодическое звено первого порядка
13	Форсирующее звено
14	Колебательное звено второго порядка
15	Структурные схемы систем РА и методы их преобразования
16	Передаточные функции разомкнутой системы, замкнутой, для ошибки по воздействию, для ошибки по помехе
17	Передаточные функции разомкнутой системы, замкнутой, для ошибки по воздействию, для ошибки по помехе
18	Методика отыскания поведения управляемой величины и ошибки в системе.
19	Установившийся временной режим при работе системы. Отыскание установившейся функции ошибки. Теорема об установившемся значении.
20	Стандартная форма представления передаточной функции разомкнутой системы; Порядок астатизма систем. Добротности /передаточные функции систем по положению /статической/, по скорости, по ускорению
21	Системы автоматической подстройки частоты. Основные требования
22	Частотные и фазовые дискриминаторы
23	ЧАПЧ. Структура звеньев.
24	Структурная схема ЧАПЧ. Характеристики звеньев ЧАПЧ
25	Точность работы ЧАПЧ
26	Работа ЧАПЧ при больших расстройках частоты
27	ФАПЧ. Структура звеньев
28	Структурная схема ФАПЧ
29	Передаточная функция ФАПЧ. Точность работы ФАПЧ
30	Применение систем автоподстройки частоты
31	ССВПИ. Назначение
32	Структурная схема ССВПИ и характеристики звеньев
33	Статическая дискриминационная характеристика временного дискриминатора
34	ССВПИ как импульсная система. Переходная характеристика ССВПИ
35	Система АСН. Принципы построения угловых дискриминаторов
36	Структурная схема АСН и характеристики звеньев
37	Передаточная функция АСН. Точность работы АСН
38	Анализ линейных систем РА при случайных воздействиях
39	Определение дисперсии ошибки системы при случайном воздействии
40	Оптимизация систем автоматического управления

6.2. Задания для РГР

По заданным полюсам передаточной функции разомкнутой системы автоподстройки частоты найти:

1. Дифференциальное уравнение системы.
2. Передаточную функцию замкнутой системы.
3. Структурную схему системы.
4. АЧХ.
5. ФЧХ.
6. Весовую функцию.
7. Переходную характеристику.
8. АФХ.

9. ЛАЧХ асимптотическую ЛАЧХ.

10. Проанализировать устойчивость системы методами Рауса, Михайлова, Найкиста, по ЛАЧХ

11. Определить точностные характеристики системы.

11. Дать рекомендации по обеспечению устойчивости в случае неустойчивой системы. Определить запасы устойчивости в случае устойчивой.

6.3. Тесты для рейтинг-контроля

РЕЙТИНГ-КОНТРОЛЬ 1

1. Что такое порядок астатизма системы?

- а) количество звеньев.
- б) количество интеграторов в прямой ветви схемы
- в) общее количество интеграторов в схеме.

2. Звено второго порядка работает в аperiodическом режиме если корни характеристического уравнения

- а) действительные положительные
- б) действительные отрицательные
- в) комплексно сопряженные

3. Весовая функция звена имеет размерность

- а) $1/c$.
- б) c .
- в) Безразмерна.

4. Критерий Рауса-Гурвица устойчивости систем относится к

- а) классу алгебраических критериев.
- б) классу частотных критериев.
- в) классу временных критериев

5. Порядок системы автоматического управления определяется

- а) порядком характеристического уравнения
- б) количеством дифференцирующих звеньев.
- в) количеством интегрирующих звеньев.

6. Характеристическое уравнение системы это

- а) знаменатель передаточной функции
- б) числитель передаточной функции.
- в) передаточная функция для ошибки по воздействию.

7. При последовательном соединении звеньев системы для нахождения результирующей передаточной функции передаточные функции звеньев

- а) складываются
- б) перемножаются
- в) делятся.

8. При параллельном соединении звеньев системы для нахождения результирующей передаточной функции передаточные функции звеньев

- а) складываются
- б) перемножаются
- в) делятся.

9. Частота среза системы это частота на которой выполняется следующее условие

- а) АЧХ системы принимает значение 1.
- б) АЧХ системы становится равной 0.
- в) ФЧХ системы становится равной 180^0 .

10. Резонансная частота системы это частота на которой выполняется следующее условие

- а) АЧХ системы принимает значение 1.
- б) АЧХ системы становится равной 0.
- в) ФЧХ системы становится равной 180^0 .

РЕЙТИНГ-КОНТРОЛЬ 2

1. Необходимое условие устойчивости системы автоматического регулирования?

- а) равенство нулю коэффициентов характеристического уравнения;
- б) коэффициенты характеристического уравнения должны быть больше нуля;
- в) коэффициенты характеристического уравнения должны быть меньше нуля.

2. По критерию Гурвица система устойчива, если все определители матрицы Гурвица

- а) больше 0;
- б) равны 0;
- в) меньше 0.

3. По критерию Михайлова система находится на границе устойчивости, если годограф характеристического вектора

- а) проходит через начало координат;
- б) проходит через точку с координатами $(-1, 0 \cdot j)$;
- в) проходит через точку $(1, 0 \cdot j)$.

4. По критерию Найквиста система устойчива, если годограф АЧХ разомкнутой системы охватывает точку с координатами

- а) $(0; 0 \cdot j)$;
- б) $(1; 0 \cdot j)$;
- в) $(-1; 0 \cdot j)$;
- г) $(-1; j)$.

5. По теореме о конечном значении установившееся значение выходного сигнала определяется выражением, где W_s - передаточная функция системы.

- а) $y_y = W_s(0)$;
- б) $y_y = W_s(\infty)$;
- в) $y_y = W_s(1)$.

6. Установившееся значение выходного сигнала в переходном процессе равно 0, если

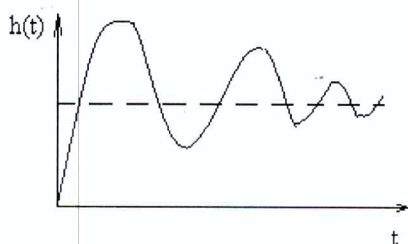
- а) система статическая;

- б) система астатическая;
- в) система астатическая порядка более 2.

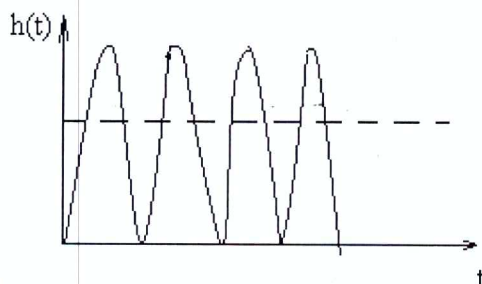
7. Установившаяся ошибка астатической системы от приложенного на входе воздействия

- а) равна 0;
- в) пропорциональна коэффициенту передачи системы;
- г) обратно пропорциональна коэффициенту передачи системы.

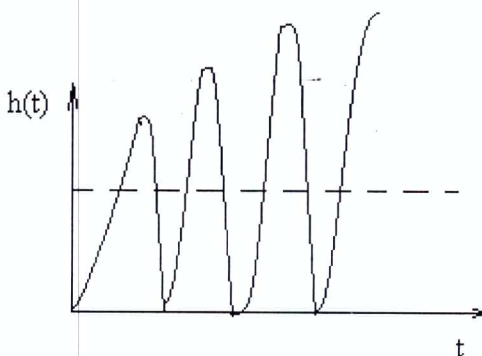
8. Укажите вид переходного процесса устойчивой системы



- а)



- б)

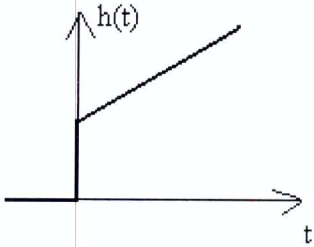
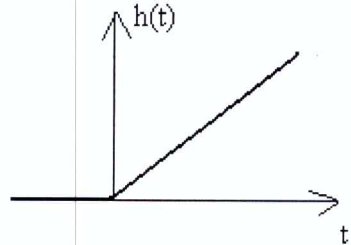
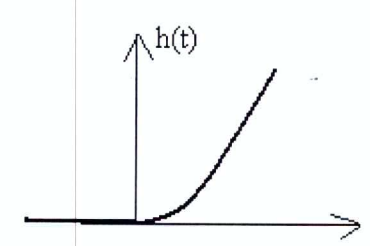


- в)

9. Укажите верное выражение для передаточной функции форсирующего звена

- а) $W(p) = k(1 + Tp)$;
- б) $W(p) = \frac{k}{(1 + Tp)}$;
- в) $W(p) = \frac{kp}{(1 + Tp)}$.

10. Укажите вид переходной характеристики издромного звена с передаточной функцией $W(p) = \frac{k(1 + Tp)}{p}$

- а) 
- б) 
- в) 

РЕЙТИНГ-КОНТРОЛЬ 3

1. От чего зависит сигнал управления в разомкнутых системах радиоавтоматики?

- а) только от управляющего воздействия;
- б) от управляющего воздействия и выходного сигнала;
- в) только от выходного сигнала.

2. Что является объектом управления в системе ФАПЧ?

- а) генератор с перестраиваемой частотой;
- б) фазовый детектор-дискриминатор;
- в) смеситель.

3. Укажите верное выражение для передаточной функции разомкнутой системы. Где $Y(p)$, $X(p)$, $E(p)$ - изображения по Лапласу выходного сигнала, входного сигнала, ошибки, соответственно.

- а) $W_p(p) = \frac{Y(p)}{E(p)}$;
- б) $W_p(p) = \frac{Y(p)}{X(p)}$;
- в) $W_p(p) = \frac{Y(p)}{E(p) \cdot X(p)}$.

4. Укажите верное выражение для передаточной функции замкнутой системы. Где $W_p(p)$ - передаточная функция прямой части системы

а) $W_3(p) = \frac{1}{1 + W_p(p)}$;

б) $W_3(p) = \frac{W_p(p)}{1 + W_p(p)}$;

в) $W_3(p) = \frac{W_p(p)}{1 - W_p(p)}$.

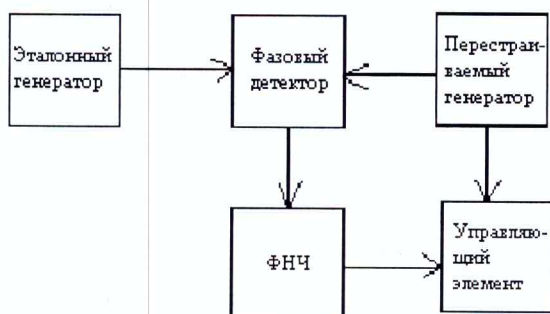
5. Укажите верное выражение для передаточной функции ошибки системы. Где $W_p(p)$ - передаточная функция прямой части системы

а) $W_e(p) = \frac{1}{1 + W_p(p)}$;

б) $W_e(p) = \frac{W_p(p)}{1 + W_p(p)}$;

в) $W_e(p) = \frac{W_p(p)}{1 - W_p(p)}$.

6. Функциональная схема какой системы кибернетики показана на рисунке?

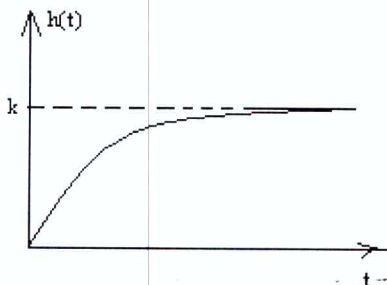


- а) ФАПЧ;
- б) АПЧ;
- в) АРУ.

7. Какое типовое звено имеет передаточную функцию вида $W(p) = \frac{1}{1 + Tp}$?

- а) интегрирующее;
- б) безынерционное;
- в) инерционное.

8. Какое типовое звено имеет переходную характеристику вида -

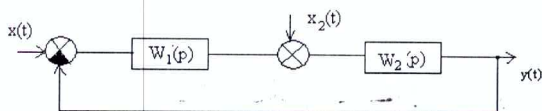


- а) интегрирующее;
- б) инерционное;
- в) дифференцирующее;
- г) колебательное.

9. Три звена с передаточными функциями $W_1(p)$, $W_2(p)$, $W_3(p)$ соединены параллельно. Какова общая передаточная функция такого соединения?

- а) $W(p) = W_1(p) + W_2(p) + W_3(p)$;
- б) $W(p) = W_1(p) \cdot W_2(p) \cdot W_3(p)$;
- в) $W(p) = W_1(p) / W_2(p) / W_3(p)$.

10. Укажите верное выражение передаточной функции системы для $x_2(t)$



- а) $W_{x_2}(p) = \frac{W_1(p)}{1 + W_1(p) \cdot W_2(p)}$;
- б) $W_{x_2}(p) = \frac{W_2(p)}{1 + W_1(p) \cdot W_2(p)}$;
- в) $W_{x_2}(p) = \frac{W_1(p) \cdot W_2(p)}{1 + W_2(p)}$.

6.4. Вопросы для контроля СРС

1. Как определить характеристики разомкнутой системы автоматического регулирования по заданным нулям и полюсам передаточной функции.
2. Связь дифференциального уравнения системы с положением нулей и полюсов передаточной функции.
3. Как определить структурную схему системы по заданным нулям и полюсам передаточной функции.
4. Как определить передаточную функцию замкнутой системы по передаточной функции разомкнутой.
5. Как определить весовую функцию системы.
6. Как определить переходную функцию системы.
7. Определение амплитудно-фазовой характеристики системы по передаточной функции.
8. Как найти ЛАЧХ системы.
9. Метод построения асимптотической ЛАЧХ.
10. Как определить характеристическое уравнение разомкнутой и замкнутой систем.
11. Необходимое условие устойчивости замкнутой системы.
12. Алгебраический критерий устойчивости систем. Метод построения определителей.
13. Определение критических с точки зрения устойчивости параметров системы с использованием алгебраического критерия.
14. Метод построения годографа Михайлова замкнутой системы.
15. Определение устойчивости системы по годографу Михайлова.
16. Метод построения годографа Найквиста для статических и астатических систем.
17. Определение устойчивости системы по критерию Найквиста.
18. Определение частоты среза и резонансной частоты системы по годографу Найквиста.
19. Определение частоты среза и резонансной частоты системы по ЛАЧХ.
20. Определение устойчивости системы по ЛАЧХ.
21. Как найти запасы устойчивости системы по АФХ и ЛАЧХ.
22. Графическое пояснение идеи коррекции устойчивости системы по АФХ и ЛАЧХ.
23. Методы коррекции неустойчивых систем.

6.5. Вопросы для перееаттестации

1. Методы построения генераторов управляемых напряжением (ГУН).
2. ГУН на операционных усилителях.
3. ГУН на основе генератора с независимым возбуждением.
4. Реактивные элементы используемые в ГУН.
5. Характеристики управления ГУН.
6. Работа системы частотной автоподстройки частоты при больших расстройках частоты.
7. Система слежения за временным положением импульсного сигнала.
8. Принципы построения временных дискриминаторов (ВД).
9. Дискриминационная характеристика временного дискриминатора.
10. Зависимость характеристик ВД от соотношения длительностей импульсов.
11. Передаточная функция приведенной непрерывной части системы автоматического сопровождения цели по дальности (АСД).
12. Точностные характеристики системы АСД.

7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Основная литература

1. Петрова, А.М. Автоматическое управление: Учебное пособие / А.М. Петрова. - М.: Форум, 2010. - 240 с.: ил. ISBN 978-5-91134-418-4
<http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=195454>
2. Ившин, В.П. Современная автоматика в системах управления технологическими процессами: Учеб. пос. / В.П. Ившин, М.Ю. Перухин - М.: НИЦ Инфра-М, 2013 - 400 с ISBN 978-5-16-005162-8 <http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=363591>
3. Глазырин, В.Е. Элементы автоматических устройств / Глазырин В.Е., Глазырин Г.В. - Новосибир.: НГТУ, 2011. - 130 с.: ISBN 978-5-7782-1733-1
<http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=556873>
4. Жмудь, В.А. Моделирование, исследование и оптимизация замкнутых систем автоматического управления / Жмудь В.А. - Новосибир.: НГТУ, 2012. - 335 с.: ISBN 978-5-7782-2162-8 <http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=558840>.

Дополнительная литература

5. Панкратов, В.В. Избранные разделы современной теории автоматического управления / Панкратов В.В., Нос О.В., Зима Е.А. - Новосибир.: НГТУ, 2011. - 223 с.: ISBN 978-5-7782-1810-9 <http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=548433>.
6. Пушкарёв, В.П. Радиоавтоматика [Электронный ресурс] : учебно-методическое пособие / В.П. Пушкарёв, Д.Ю. Пелявин. — Электрон. дан. — М. : ТУСУР (Томский государственный университет систем управления и радиоэлектроники), 2012. — 85 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_id=10893
7. Афонин, А.М. Теоретические основы разработки и моделирования систем автоматизации: Учебное пособие / А.М. Афонин, Ю.Н. Царегородцев, А.М. Петрова и др. - М.: Форум, 2011. - 192 с.: 60x90 1/16. - (Профессиональное образование). (о) ISBN 978-5-91134-479-5 <http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=219000>

Отечественные журналы:

- Радиотехника;
- Радиотехника и электроника;
- Приборы и техника эксперимента;
- Цифровая обработка сигналов.

Реферативные журналы:

- Радиотехника;
- Электроника.

Зарубежные журналы:

- IEEE Transactions on Communications;
- IEEE Transactions on Signal Processing;
- IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement.

8. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

- кафедральные мультимедийные средства (ауд. 301-3 и 335-3);
- наборы слайдов по всем лекциям (от 15 до 30 слайдов по каждой лекции);
- оборудование специализированной лаборатории (305-3);

Примечания:

1. Общее число подготовленных слайдов более 200, они ежегодно редактируются и модернизируются в соответствии с развитием технической и методической базы.

Рабочая программа дисциплины составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО по направлению «11.03.02. Инфокоммуникационные технологии и системы связи».

Рабочую программу составил доц. каф. РТ и РС Архипов Е.А.
Рецензент: Богданов А.Е. Ген. Директор КВ Радиосвязь, к.т.н. Богданов А.Е.

Программа одобрена на заседании каф. РТ и РС
Протокол № 13 от 6.04.15
Заведующий кафедрой РТ и РС Никитин О.Р.

Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании учебно-методической комиссии направления
Протокол № 10 от 4.04.15 года
Председатель комиссии Никитин О.Р.

**ЛИСТ ПЕРЕУТВЕРЖДЕНИЯ
РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ ДИСЦИПЛИНЫ**

Рабочая программа одобрена на 15/16 учебный год

Протокол заседания кафедры № 1 от 1.09.15 года

Заведующий кафедрой _____ *ОР Никитин*

Рабочая программа одобрена на 16/17 учебный год

Протокол заседания кафедры № 1 от 1.09.16 года

Заведующий кафедрой _____ *ОР Никитин*

Рабочая программа одобрена на 17/18 учебный год

Протокол заседания кафедры № 1 от 20.08.17 года

Заведующий кафедрой _____ *ОР Никитин*