

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

**«Владимирский государственный университет имени Александра Григорьевича и
Николая Григорьевича Столетовых»**

(ВлГУ)



Проректор по образовательной
деятельности

А.А.Панфилов

« 26 » 06 2019 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

КИБЕРНЕТИКА И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

Направление подготовки: 11.03.02 Инфокоммуникационные технологии и системы связи

Профиль/программа подготовки: Связь, информационные и коммуникационные технологии

Уровень высшего образования: бакалавриат

Форма обучения: очная

Семестр	Трудоемкость зач. ед./ час.	Лекции, час.	Практич. занятия, час.	Лаборат. работы, час.	СРС, час.	Форма промежуточной аттестации (экзамен /зачет/зачет с оценкой)
5	4 / 144	18	18	18	90	зачет
Итого	4 / 144	18	18	18	90	зачет

Владимир 2019 г.

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Цель освоения дисциплины : формирование базовых навыков применения основных положений теории и устройств автоматического управления для решения задач в связанных радиотехнических системах.

Задачи: подготовка в области радиотехники для профессиональной деятельности в проектно-конструкторской; производственно-технологической; научно-исследовательской; сервисно-эксплуатационной сферах

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОПОП ВО

Дисциплина «Кибернетика и системы управления» отнесена к части дисциплин, формируемых участниками образовательных отношений

Пререквизиты дисциплины: высшая математика (дифференциальное и интегральное исчисление, дифференциальные уравнения. теория вероятностей, функция комплексной переменной, преобразования Фурье и Лапласа), теория электрических цепей, основы построения инфокоммуникационных систем и сетей

3. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Планируемые результаты обучения по дисциплине, соотнесенные с планируемыми результатами освоения ОПОП

Код формируемых компетенций	Уровень освоения компетенции ¹	Планируемые результаты обучения по дисциплине характеризующие этапы формирования компетенций (показатели освоения компетенции)
1	2	3
УК-1		Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, применять системный подход для решения поставленных задач:
	<i>Частичное</i>	автоматическое управление и стабилизацию; проводить синтез структурных схем систем автоматического управления с данными показателями для конкретных условий. классификацией, признаками
ОПК-1		Способен использовать положения, законы и методы естественных наук и математики для решения задач инженерной деятельности
	<i>Частичное</i>	методика формализации динамических систем в виде конкретных математических задач. составление схем систем и их структурные преобразования; расчеты основных характеристик систем
ОПК-2		Способен самостоятельно проводить экспериментальные исследования и использовать основные приемы обработки и представления полученных данных
	<i>Частичное</i>	Исследование свойств систем радиоавтоматики на моделях
ПК-1		Способен выполнять математическое моделирование объектов и процессов по типовым методикам, в том числе с использованием стандартных пакетов прикладных программ
	<i>Частичное</i>	пакеты Matlab/Simulink и Multisim

¹ Полное или частичное освоение указанной компетенции

4. ОБЪЕМ И СТРУКТУРА ДИСЦИПЛИНЫ

Трудоемкость дисциплины: 4 зачетных единицы, 144 часа

№ п/п	Наименование тем и/или разделов/тем дисциплины	Семестр	Неделя семестра	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)				Объем учебной работы, с применением интерактивных методов (в часах /%)	Формы текущего контроля успеваемости, форма промежуточной аттестации (по семестрам)
				Лекции	Практические занятия	Лабораторные работы	СРС		
1	Общие сведения по системам автоматического управления (САУ)	5	1	2	2	-	5	2 / 50	
2	Описание линейных динамических систем и типовые динамические звенья	5	2	2	2	-	5	2 / 50	
3	Соединения звеньев и преобразования схем	5	3-5	2	2	4	15	4 / 50	Рейтинг-контроль 1
4	Устойчивость САУ и методы ее оценки. Критерии устойчивости	5	6	2	2	-	5	2 / 50	
5	Показатели качества работы САУ	5	7-9	2	2	4	15	4 / 50	
6	Нелинейные, дискретные, цифровые САУ	5	10	2	2	-	5	2 / 50	Рейтинг-контроль 2
7	Устройства автоматической стабилизации напряжений (АСН) питания и регулировки усиления (АРУ)	5	11-13	2	2	4	15	4 / 50	
8	Системы автоматической подстройки частоты: АПЧ и ФАПЧ	5	14-16	2	2	4	15	4 / 50	
9	Цифровая реализация систем автоматического управления в радиотехнических устройствах	5	17, 18	2	2	2	15	3 / 50	Рейтинг-контроль 3
Всего за 5 семестр:			5	18	18	18	90	27 / 50	Зачет
Наличие в дисциплине КП/КР			5	-					
Итого по дисциплине			5	18	18	18	90	27 / 50	Зачет

Содержание лекционных занятий

Тема 1. Общие сведения по системам автоматического управления (САУ)

Содержание: структура, предмет и задачи курса; исторический очерк; основные объекты и направления исследований; принципы управления; графическое представление САУ; обратная связь и контур управления; технические САУ и их классификация

Тема 2. Описание линейных динамических систем и типовые динамические звенья

Содержание: способы математического описания САУ (дифференциальное уравнение, передаточная функция); характеристики САУ: динамические (импульсная и переходная), частотные (амплитудная и фазовая); типовые звенья и их динамические и частотные характеристики

Тема 3. Соединения звеньев и преобразования схем

Содержание: соединение звеньев САУ (последовательное, параллельное, с обратной связью), графические преобразования схем; определение динамических и частотных (линейных и логарифмических) характеристик САУ в разомкнутом и замкнутом состояниях

Тема 4. Устойчивость САУ и методы ее оценки. Критерии устойчивости

Содержание: методы оценки, критерии (корни характеристического полинома, алгебраические, частотные); коррекция САУ, запасы устойчивости, оценка устойчивости по логарифмическим частотным характеристикам, устойчивость систем с запаздыванием.

Тема 5. Показатели качества работы САУ

Содержание: динамические показатели качества переходного процесса, частотные показатели качества; анализ точности работы систем, средняя квадратическая ошибка системы, действие шума на входе.

Тема 6. Нелинейные, дискретные, цифровые САУ

Содержание: виды нелинейностей, методы гармонической и статистической линеаризации; математические модели дискретных САУ; Z-преобразование; передаточные функции; разностные уравнения; преобразование непрерывного сигнала в цифровой, анализ точности и устойчивости; синтез и цифровые корректирующие устройства; использование современных цифровых аппаратно-программных средств.

Тема 7. Устройства автоматической стабилизации напряжений (АСН) питания и регулировки усиления (АРУ)

Содержание: виды, характеристики и параметры АСН и АРУ; структурные схемы: непрерывные и импульсные стабилизаторы напряжений; статические, динамические и частотные характеристики АСН и АРУ; элементы с управляемым коэффициентом передачи: усилители и аттенюаторы; амплитудные детекторы; элементы контура управления

Тема 8. Системы автоматической подстройки частоты: АПЧ и ФАПЧ

Содержание: виды, характеристики и параметры АПЧ и ФАПЧ; структурные схемы; элементы с управляемой частотой сигнала; частотные и фазовые детекторы; элементы контура управления; статические, динамические и частотные характеристики АПЧ и ФАПЧ

Тема 9. Цифровая реализация систем автоматического управления в радиотехнических устройствах

Содержание: элементы с цифровым управлением параметрами; использование современных цифровых аппаратно-программных средств

Содержание практических занятий

Тема 1. Общие сведения по системам автоматического управления (САУ)

Содержание: основные объекты и задачи анализа; построение схем САУ

Тема 2. Описание линейных динамических систем и типовые динамические звенья

Содержание: дифференциальное уравнение и передаточная функция САУ; характеристики динамические (импульсная и переходная), частотные (амплитудная и фазовая); типовые звенья

Тема 3. Соединения звеньев и преобразования схем

Содержание: соединение звеньев: последовательное, параллельное, с обратной связью, преобразования схем

Тема 4. Устойчивость САУ и методы ее оценки. Критерии устойчивости

Содержание: оценка устойчивости по корням характеристического полинома, критериям алгебраическим и частотным; запасы устойчивости.

Тема 5. Показатели качества работы САУ

Содержание: оценка качества переходного процесса во временной и частотной областях.

Тема 6. Нелинейные, дискретные, цифровые САУ

Содержание: примеры гармонической и статистической линеаризации; передаточные функции; разностные уравнения, анализ точности и устойчивости.

Тема 7. Устройства автоматической стабилизации напряжений (АСН) питания и регулировки усиления (АРУ)

Содержание: примеры непрерывных и импульсных стабилизаторов напряжений; статические, динамические и частотные характеристики АСН и АРУ

Тема 8. Системы автоматической подстройки частоты: АПЧ и ФАПЧ

Содержание: виды, примеры оценки характеристик и параметров АПЧ и ФАПЧ

Тема 9. Цифровая реализация систем автоматического управления в радиотехнических устройствах
Содержание: обзор примеров элементов с цифровым управлением параметрами; современных цифровых аппаратно-программных средств

Содержание лабораторных занятий

Тема 3. Лабораторная работа 1. Исследование типовых звеньев и преобразование структурных схем
Содержание: динамические и частотные характеристики типовых звеньев; определение динамических и частотных характеристик систем

Тема 5. Лабораторная работа 2. Исследование устойчивости систем и качества процессов регулирования

Содержание: определение устойчивости систем разными методами; определение параметров в статистической и астатической системах

Тема 7. Лабораторная работа 3. Исследование АСН и АРУ

Содержание: статические, динамические и частотные характеристики

Тема 8. Лабораторная работа 4. Исследование АПЧ и ФАПЧ

Содержание: статические, динамические и частотные характеристики

5. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

В преподавании дисциплины «**Кибернетика и системы управления**» используются разные образовательные технологии (традиционные и с активными и интерактивными методами).

Активные и интерактивные методы обучения:

групповая дискуссия – обсуждение результатов выполнения заданий на практических занятиях и индивидуальных заданий исследовательского вида по лабораторным работам;
применение имитационных моделей во всех лабораторных работах с использованием сред пакетов Matlab/Simulink и Multisim (по отдельным работам выполнение моделирование систем в свободно доступных (не коммерческих) пакетах Octave, SciLab/xCos, LTSpice, Python).

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

6.1. Рейтинг-контроль 1

1. Порядок астатизма системы

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

2. Звено порядка 2 имеет апериодический режим при корнях характеристического полинома

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

4. Критерий Рауса-Гурвица устойчивости систем относится к классу

а) алгебраических б) частотных в) временных

5. Порядок системы автоматического управления определяет

а) порядок характеристического полинома б) количество дифференцирующих звеньев. в) количеством интегрирующих звеньев.

6. Характеристический полином системы

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

7. Для последовательного соединения звеньев системы результирующую передаточную функцию получают из передаточных функции звеньев

а) сложение б) перемножение в) деление.

8. Для параллельного соединения звеньев системы результирующую передаточную функцию получают из передаточных функции звеньев

а) сложение б) перемножение в) деление.

9. Частота среза системы - частота с выполнением условия

а) АЧХ системы равна 0,707 . б) АЧХ системы равна 0. в) ФЧХ системы равна 180°.

10. Резонансная частота системы - частота с выполнением условия

- а) АЧХ системы равна б) АЧХ системы равна 0. в) ФЧХ системы равна 180.

6.2. Рейтинг-контроль 2

1. Необходимое условие устойчивости системы автоматического регулирования

а) коэффициенты характеристического полинома равны 0 б) коэффициенты характеристического уравнения > 0 ; в) коэффициенты характеристического уравнения < 0 .

2. По критерию Гурвица система устойчива при всех определителях матрицы

а) > 0 ; б) $= 0$; в) < 0 .

3. По критерию Михайлова система находится на границе устойчивости при проходе годографа характеристического вектора через точку

а) начало координат; б) $(-1, 0j)$; в) $(1, 0j)$.

4. По критерию Найквиста система не устойчива при охвате годографом АЧХ разомкнутой системы точки с координатами

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

5. По теореме о конечном значении установившееся значение выходного сигнала u определяется передаточной функцией системы W

а) $W(0)$; б) $W(\infty)$; в) $W(1)$.

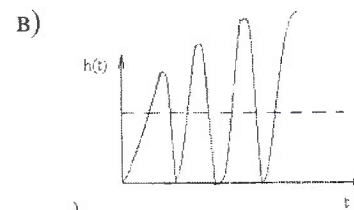
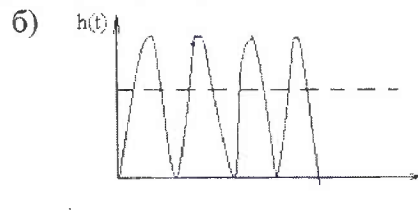
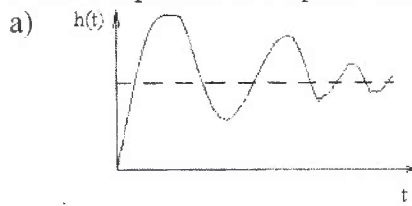
6. Установившееся значение выходного сигнала в переходном процессе равно 0 для системы

а) статическая; б) астатическая; в) астатическая с порядком > 2 .

7. Установившаяся ошибка астатической системы от приложенного на входе воздействия

а) $= 0$; б) пропорциональна коэффициенту передачи системы; в) обратно пропорциональна коэффициенту передачи системы.

8. Вид переходного процесса устойчивой системы



9. Выражение передаточной функции форсирующего звена

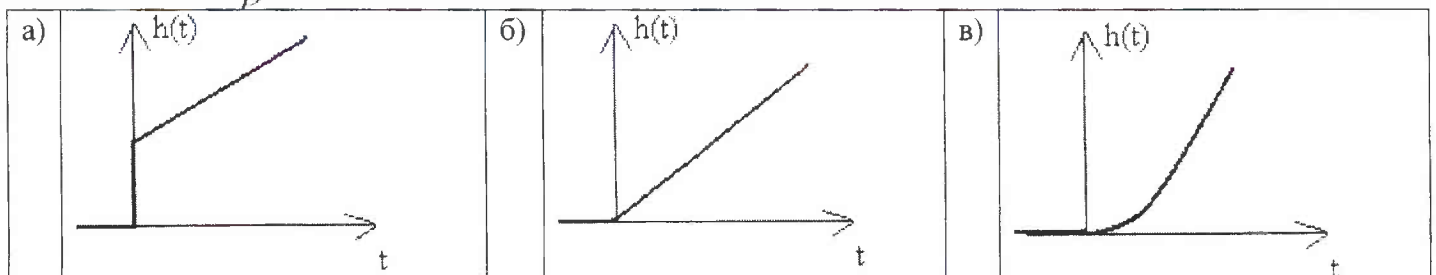
а) $W(p) = k(1 + Tp)$;

б) $W(p) = \frac{k}{(1 + Tp)}$;

в) $W(p) = \frac{kp}{(1 + Tp)}$

10. Вид переходной характеристики издромного звена с передаточной функцией

$$W(p) = \frac{k(1 + Tp)}{p}$$



6.3. Рейтинг-контроль 3

1. Сигнал управления в разомкнутых системах радиоавтоматики завм=исит

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

2. Передаточная функция разомкнутой системы при $Y(p)$, $X(p)$, $E(p)$ - 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) $W_p(p) = \frac{Y(p)}{E(p) \cdot X(p)}$

3. Передаточная функция замкнутой системы с передаточной функцией прямой части системы $W_p(p)$

а) $W_3(p) = \frac{1}{1 + W_p(p)}$ б) $W_3(p) = \frac{W_p(p)}{1 + W_p(p)}$ в) $W_3(p) = \frac{W_p(p)}{1 - W_p(p)}$

4. Передаточная функция по ошибке системы с передаточной функцией прямой части системы $W_p(p)$

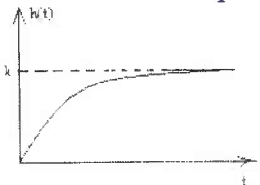
а) $W_e(p) = \frac{1}{1 + W_p(p)}$ б) $W_e(p) = \frac{W_p(p)}{1 + W_p(p)}$ в) $W_e(p) = \frac{W_p(p)}{1 - W_p(p)}$

5. Тип звена с передаточной функцией

$$W(p) = \frac{1}{1 + Tp}$$

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

6. Тип звена с переходной характеристикой

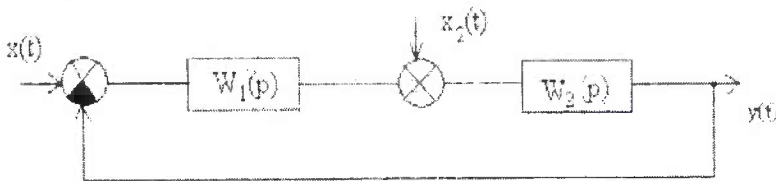


а) интегрирующее; б) инерционное; в) дифференцирующее; г) колебательное.

7. Общая передаточная функция 3 звеньев с передаточными функциями $W_1(p)$, $W_2(p)$, $W_3(p)$ с параллельным соединением.

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) $W(p) = W_1(p) / W_2(p) / W_3(p)$

8. Передаточная функция системы для $x_2(t)$



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

6.4. Вопросы к зачету

1. Общие сведения по системам автоматического управления (САУ): структура, основные объекты и направления исследований; принципы управления
2. Графическое представление САУ; обратная связь и контур управления
3. Технические САУ и их классификация
4. Описание линейных динамических систем и типовые динамические звенья
5. Способы математического описания САУ: дифференциальное уравнение, передаточная функция
6. Динамические характеристики САУ: импульсная и переходная
7. Частотные характеристики САУ: амплитудная и фазовая
8. Типовые звенья и их динамические и частотные характеристики
9. Соединения звеньев: последовательное, параллельное, с обратной связью
10. Графические преобразования схем;
11. Определение динамических и частотных (линейных и логарифмических) характеристик САУ в разомкнутом и замкнутом состояниях
12. Устойчивость САУ и методы ее оценки
13. Критерии устойчивости алгебраические
14. Критерии устойчивости частотные
15. Коррекция САУ
16. Запасы устойчивости
17. Оценка устойчивости по логарифмическим частотным характеристикам

18. Устойчивость систем с запаздыванием.
19. Показатели качества работы САУ
20. Динамические показатели качества переходного процесса
21. Частотные показатели качества
22. Анализ точности работы систем, средняя квадратическая ошибка системы, действие шума на входе.
23. Виды нелинейностей
24. Методы гармонической и статистической линеаризации
25. Математические модели дискретных САУ
26. Z-преобразование; передаточные функции; разностные уравнения
27. Преобразование непрерывного сигнала в цифровой
28. Анализ точности и устойчивости цифровых САУ
29. Синтез и цифровые корректирующие устройства
30. Виды, характеристики и параметры АСН; непрерывные и импульсные стабилизаторы напряжений
31. Статические, динамические и частотные характеристики АСН
32. Виды, характеристики и параметры АРУ; структурные схемы
33. Статические, динамические и частотные характеристики АРУ
34. Элементы с управляемым коэффициентом передачи: усилители и аттенюаторы
35. Амплитудные детекторы; элементы контура управления в АРУ
36. Виды, характеристики и параметры АПЧ и ФАПЧ; структурные схемы
37. Элементы с управляемой частотой сигнала
38. Частотные и фазовые детекторы; элементы контура управления
39. Статические, динамические и частотные характеристики АПЧ и ФАПЧ
40. Цифровая реализация систем автоматического управления в радиотехнических устройствах
41. Элементы с цифровым управлением параметрами
42. Использование современных цифровых аппаратно-программных средств

6.5. Темы для самостоятельной работы

1. Характеристики и параметры систем автоматического управления в радиотехнических устройствах и системах
2. Определение характеристики разомкнутой системы автоматического регулирования по нулям и полюсам передаточной функции.
3. Определение передаточной функции замкнутой системы по передаточной функции разомкнутой.
4. Определение переходной функции системы.
5. Определение амплитудно-фазовой характеристики системы по передаточной функции.
6. Поиск и построения асимптотической ЛАЧХ.
7. Необходимое условие устойчивости замкнутой системы.
8. Алгебраический критерий устойчивости систем. Метод построения определителей.
9. Построение годографа Найквиста для статических и астатических систем и определение устойчивости системы.
10. Определение частоты среза и резонансной частоты системы по годографу Найквиста.
11. Определение частоты среза и резонансной частоты системы по ЛАЧХ.
12. Определение устойчивости системы по ЛАЧХ.
13. Поиск запаса устойчивости системы по АФХ и ЛАЧХ.
14. Виды, характеристики и параметры АСН;
15. Структурные схемы непрерывных стабилизаторов напряжений
16. Структурные схемы импульсных стабилизаторов напряжений
17. Статические, динамические и частотные характеристики АСН
18. Характеристики и параметры АРУ
19. Структурные схемы АРУ
20. Элементы с управляемым коэффициентом передачи: усилители и аттенюаторы
21. Амплитудные детекторы и элементы контура управления в АРУ
22. Статические, динамические и частотные характеристики АРУ
23. Виды, характеристики и параметры АПЧ

24. Структурные схемы АПЧ
25. Элементы с управляемой частотой сигнала
26. Частотные детекторы и элементы контура управления АПЧ
27. Статические, динамические и частотные характеристики АПЧ
28. Виды, характеристики и параметры ФАПЧ
29. Структурные схемы ФАПЧ
30. Фазовые дискриминаторы и элементы контура управления ФАПЧ
31. Статические, динамические и частотные характеристики ФАПЧ
32. Устройства с цифровым управлением параметрами в АСН
33. Устройства с цифровым управлением параметрами в АРУ
34. Элементы с цифровым управлением параметрами в АПЧ и ФАПЧ
35. Цифровые аппаратно-программные средства в системах автоматического управления и стабилизации

Фонд оценочных средств для проведения аттестации уровня сформированности компетенций обучающихся по дисциплине оформляется отдельным документом.

7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

7.1. Книгообеспеченность

Наименование литературы: автор, название, вид издания, издательство	Год издания	КНИГООБЕСПЕЧЕННОСТЬ	
		Количество экземпляров изданий в библиотеке ВлГУ в соответствии с ФГОС ВО	Наличие в электронной библиотеке ВлГУ
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	2010		http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=195454
3. Глазырин, В.Е. Элементы автоматических устройств / Глазырин В.Е., Глазырин Г.В. - Новосибир.:НГТУ. 2011. - 130 с.: ISBN 978-5-7782-1733-1	2011		http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=5568731.2.
5. Корнеева Н. Н. Радиоавтоматика и основы кибернетики [Электронный ресурс] : лабораторный практикум / Н. Н. Корнеева ; ВлГУ, 2013 .— 46 с. : ил., цв. ил., табл.	2013		http://dspace.www1.vlsu.ru/bitstream/123456789/2252/1/00338.docx
Дополнительная литература			
1. Малышев, И. В. Прикладные системы радиоавтоматики : учебное пособие / И. В. Малышев, Н. В. Паршина ; Южный федеральный университет. - Ростов-на-Дону ; Таганрог : Издательство Южного федерального университета, 2020. - 90 с. - ISBN 978-5-9275-3586-6	2020		https://znanium.com/catalog/product/1308415
2. Васильков, Ю. В. Математическое моделирование объектов и систем автоматического управления: учебное пособие / Ю. В. Васильков, Н. Н.	2020		https://znanium.com/catalog/product/1167744

Василькова. - Москва : Вологда : Инфра-Инженерия, 2020. - 428 с. : ил., табл. – ISBN 978-5-9729-0386-3			
3. Арсеньев, Г. Н. Радиоавтоматика : учебник / Г. Н. Арсеньев, С. Н. Замуруев. — 2-е изд., перераб. и доп. — Москва : ФОРУМ : ИНФРА-М, 2020. — 592 с. — (Высшее образование: Бакалавриат). - ISBN 978-5-8199-0823-5.	2020		https://znanium.com/catalog/product/1089521
4. Братко, А. И. Автоматизированные системы управления и связь: основы электросвязи : учебное пособие / А.И. Братко. — Москва : ИНФРА-М, 2021. — 329 с. — (Среднее профессиональное образование). — DOI 10.12737/ 1013017. - ISBN 978-5-16-014957-8	2021		https://znanium.com/catalog/product/1013017
5. 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.	2012		http://e.lanbook.com/books/element.php?pll_id=10893

7.2. Периодические издания

Радиотехника:

Радиотехника и электроника;

Приборы и техника эксперимента;

Цифровая обработка сигналов.

7.3. Интернет-ресурсы

<https://znanium.com>

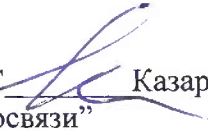
<http://window.edu.ru>

<https://hub.exponenta.ru/>

<https://e.lanbook.com/>

8. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Для реализации данной дисциплины имеются специальные помещения для проведения: лекций и практических занятий – ауд 301-3 и 335-3 с мультимедийными средствами; практических и лабораторных работ - компьютерные классы 228-3 и 410-3 с использованием лицензионного программного обеспечения Matlab/Simulink и Multisim.

Рабочую программу составил ст. преподаватель кафедры РТ и РС  Казаринов А.Б.
Рецензент Генеральный директор ОАО "Владимирское КБ Радиосвязи"

 Богданов А.Е.

Программа рассмотрена и одобрена на заседании кафедры РТ и РС

Протокол № 18 от 26.06.19 года

Заведующий кафедрой Никитин О.Р

Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании учебно-методической комиссии направления 11.03.02 Инфокоммуникационные технологии и системы связи

Протокол № 4 от 26.06.19 года

Председатель комиссии

 Никитин О.Р.

**ЛИСТ ПЕРЕУТВЕРЖДЕНИЯ
РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ ДИСЦИПЛИНЫ**

Рабочая программа одобрена на 20/21 учебный год

Протокол заседания кафедры № 1 от 31.08.20 года

Заведующий кафедрой _____


Рабочая программа одобрена на _____ учебный год

Протокол заседания кафедры № _____ от _____ года

Заведующий кафедрой _____

Рабочая программа одобрена на _____ учебный год

Протокол заседания кафедры № _____ от _____ года

Заведующий кафедрой _____

ЛИСТ РЕГИСТРАЦИИ ИЗМЕНЕНИЙ

в рабочую программу дисциплины

Основы кибернетики

образовательной программы направления подготовки 11.03.01 Радиотехника,

направленность: бакалавриат

Номер изменения	Внесены изменения в части/разделы рабочей программы	Исполнитель ФИО	Основание (номер и дата протокола заседания кафедры)
1			
2			

Зав. кафедрой _____ / _____

Подпись

ФИО