

Аннотация рабочей программы дисциплины
Б1.В.ОД.14 «Динамика и регулирование гидравлических и пневматических приводов»

Цель освоения дисциплины: владение методиками расчета и моделирования, связанными с процессами регулирования и управления в гидропневмоприводах, построением математической модели и имитационным моделированием различного рода технологических машин и оборудования, повышением параметров качества регулирования.

Формирование компетенций в области технологических машин и оборудования.

Формируемые компетенции:

ПК-2 – умением моделировать технические объекты и технологические процессы с использованием стандартных пакетов и средств автоматизированного проектирования, готовностью проводить эксперименты по заданным методикам с обработкой и анализом результатов.

ПК-3 – способностью принимать участие в работах по составлению научных отчетов по выполненному заданию и внедрять результаты исследований и разработок в области технологических машинах и оборудования.

Форма промежуточной аттестации: экзамен.