

Аннотация рабочей программы дисциплины

Б1.О.25 «Теория автоматического управления»

Цель освоения дисциплины: уметь применять принципы и методы построения моделей, методы анализа, синтеза и оптимизации при создании и исследовании средств и систем управления, использовать принципы и методы математического моделирования при разработке и исследовании систем управления, уметь работать с современными аппаратными и программными средствами исследования и проектирования систем управления.

Формирование компетенций в области мехатроники и робототехники.

Формируемые компетенции:

ОПК-11 - Способен разрабатывать и применять алгоритмы и современные цифровые программные методы расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем;

ОПК-11 (ИД-1) - Знает методы разработки алгоритмов и программ расчета и проектирования мехатронных и робототехнических систем;

ОПК-11 (ИД-2) - Знает методы разработки цифровых алгоритмов и программ управления робототехнических систем согласно техническому заданию;

ОПК-11 (ИД-3) - Применяет методы разработки алгоритмов и программ расчета и проектирования мехатронных и робототехнических систем;

ОПК-11 (ИД-4) - Применяет методы разработки цифровых алгоритмов и программ управления робототехническими системами согласно техническому заданию.

Форма промежуточной аттестации: зачет, экзамен.