ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ «КАМЧАТСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ» (ФГБОУ ВО «КамчатГТУ»)

Мореходный факультет

Кафедра «Энергетические установки и электрооборудование судов»

УТВЕРЖДАЮ Декан МФ

/С.Ю. Труднев/

«23» марта 2022 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

«Теория автоматического управления»

по специальности 26.05.07 «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» (уровень специалитет)

направленность (профиль): отсутствует квалификация: инженер-электромеханик

Рабочая программа дисциплины составлена на основании ФГОС ВО по специальности 26.05.07 «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» (уровень специалитета), учебного плана подготовки специалистов, принятого на заседании ученого совета ФГБОУ ВО «КамчатГТУ» 01 декабря 2021 г., протокол №3 и в соответствии с требованиями Конвенции ПДНВ (Правило III/6 МК ПДНВ с поправками, Раздел А-III/6).

Составитель рабочей программы

Доцент кафедры «ЭУЭС»

Толстова Л.А.

Рабочая программа рассмотрена на заседании кафедры «ЭУЭС» «28» февраля 2022 г., протокол № 6

Заведующий кафедрой «ЭУЭС» к.т.н., доцент

«23» марта 2022 г.

Белов О.А.

1. Цели и задачи дисциплины, ее место в учебном процессе

1.1. Цели и задачи изучения дисциплины

Целью преподавания дисциплины «**Теория автоматического управления**» является подготовка квалифицированных инженеров по специальность 26.05.07 «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики»

Задачи изучения дисциплины заключаются в приобретении курсантами теоретических знаний и практических навыков, необходимых для исследования систем автоматического регулирования с помощью компьютерных моделей и грамотной эксплуатации судовых систем автоматического регулирования и управления.

Предметом дисциплины является исследование элементов систем автоматического регулирования на примере исследования типовых динамических звеньев и типов регуляторов, приобретение навыков выполнения динамического расчета системы автоматического регулирования, нахождение основных характеристик САР и получение навыков настройки регуляторов САУ.

1.2. Требования к результатам освоения дисциплины.

В соответствии с требованиями федерального государственного образовательного стандарта высшего профессионального образования по направлению подготовки (специальности) 26.05.07 «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» (квалификация (степень) "специалист"), выпускник должен обладать следующими профессиональными компетенциями (ПК) (таблица 1).

Планируемые результаты обучения при изучении дисциплины, соотнесенные с планируемыми результатами освоения образовательной программы

Таблица1

Задача профессио- нальной деятельно- сти	Код и наименование определяемой самостоя- тельно профессиональной компетенции выпускника	Код и наименование инди- катора достижения профессио- нальной компетенции, определяемой самостоя- тельно	Компетен- ции 1 колонка таблиц А- III/6	Основание (професси- ональный стандарт / анализ опыта)
Наблюдение за технической эксплуатацией судового электрооборудования и средств автоматики	ПК-22. Способен осуществлять наблюдение за работой автоматических систем управления двигательной установкой и вспомогательными механизмами	ИД-1 _{ПК-22} . Демонстрирует навыки наблюдения за работой автоматических систем управления двигательной установкой и вспомогательными механизмами ИД-2 _{ПК-22} . Понимает и анализирует работу автоматических систем управления двигательной установкой и вспомогательными механизмами	Кодекс ПДНВ Табл. А-Ш/б	17.015 Профессиональный стандарт «Судоводительмеханик», анализ опыта

1.3. Место дисциплины в структуре ООП

Рабочая программа дисциплины является частью основной профессиональной образовательной программы в соответствии с ФГОС ВПО по направлению 26.05.07 «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» и учебного плана ФГБОУ ВПО «КамчатГТУ».

Дисциплина «**Теория автоматического управления**» относится к вариативной части ФГОС ВПО профессиональный цикл (**Б1.В.12**).

Связь с предшествующими и последующими дисциплинами

Данная дисциплина базируется на совокупности таких дисциплин, как «Высшая математика» (линейные дифференциальные уравнения, операционное счисление)», «Физика», «Информационные технологии», «Теоретические основы электротехники».

Знания, умения и навыки, полученные студентами в ходе изучения дисциплины «ТАУ» должны служить базой при изучении дисциплин «Системы управления энергетическими и технологическими процессами», «Автоматизированный электропривод», «Судовые автоматизированные электроэнергетические системы», «Микропроцессорные системы управления».

2. Содержание дисциплины

2.1. Тематический план дисциплины очная форма обучения

Таблина 2.

							аолица 2.	
Наименование разделов и тем		Аудиторные заня- тия	Контактная работа по видам учебных заня- тий			тьная	лцего я	кон- ний
			Лекции	Практиче- ские заня- тия	Лаборатор- ные работы	Самостоятельная работа	Формы текущего контроля	Итоговый кон- троль знаний
1	2	3	4	5	6	7	8	9
Раздел 1. Общие сведения о САР и САУ. Тема 1.Основные понятия теории автоматиче- ского управления (ТАУ).	7	2	2			5	Ü	
Тема 2.Принципы построения САР и САУ.	14	6	2	2	2	8	1	
Тема 3.Задачи автоматического управления. Законы управления.	12	4	2	2		8		
Тема 4.Классификация систем автоматического регулирования и управления.	10	2	2			8	Защита	
Тема 5. Режимы работы САР и САУ.		4	4			5	лабора- торных и практиче- ских ра-	
Раздел 2. Основы теории линейных систем автоматического регулирования (САР). Тема 7. Типовые внешние воздействия в ТАУ.		4	2	2		5		
Тема 8.Типовые динамические звенья и их характеристики.	28	20	2	6	12	8	бот	
Тема 9.Типовые регуляторы САР.	9	4	2		2	5	1	
Тема 10. Устойчивость линейных САР.	15	10	4	4	2	5		
Тема 11. Качество процессов регулирования и управления линейных САУ.	17	10	4	4	2	7		
Раздел 3. Нелинейные САУ.	7	2	2			5]	
Раздел 4. Оптимальные и адаптивные САУ.	7	2	2			5		
Курсовая работа							Защита КР	
Экзамен	36						опрос	
Всего	180	70	30	20	20	74		36

2.2. Тематический план дисциплины заочной формы обучения

Таблица 3

Наименование разделов и тем		Аудиторные за- нятия	Контактная работа по видам учебных занятий			ль- а	ще-	-10
			Лекции	Практиче- ские заня- тия	Лаборатор- ные работы	Самостоятель- ная работа	Формы текуще- го контроля	Итоговый кон-
1	2	3	4	5	6	7	8	9
Раздел 1. Общие сведения о САР и САУ. Тема 1. Основные понятия теории автоматического управления (ТАУ).	17	2	2			15		
Тема 2.Принципы построения САР и САУ.	17	2	2			15		
Тема 3.Задачи автоматического управления. Законы управления.	15					15		
Тема 4.Классификация систем автоматического регулирования и управления.						15		
Тема 5. Режимы работы САР и САУ.		2	2			11	1	
Раздел 2. Основы теории линейных систем автоматического регулирования (САР). Тема 7. Типовые внешние воздействия в ТАУ.						10	Защита лабора- торных	
Тема 8.Типовые динамические звенья и их характеристики.	14	4		2	2	10	и практи- ческих	
Тема 9.Типовые регуляторы САР.	14	4	2		2	10	работ	
Тема 10. Устойчивость линейных САР.	18	8	2	4	2	10		
Тема 11. Качество процессов регулирования и управления линейных САУ.	16	6	2	2	2	10		
Раздел 3. Нелинейные САУ.						10		
Раздел 4. Оптимальные и адаптивные САУ.	12					12		
Курсовая работа							Защита КР	
Экзамен	9						опрос	
Всего	180	28	12	8	8	143		9

Содержание дисциплины по разделам и темам

Раздел 1. Общие сведения о САР и САУ.

Тема 1.Основные понятия теории автоматического управления (ТАУ).

Лекция 1. Рассматриваемые вопросы: Объект управления. Классификация объектов. Воздействия. Регулирование и управление. Общая характеристика элементов систем автоматического управления.

Тема 2. Принципы построения САР и САУ.

Лекция 2. Рассматриваемые вопросы: Принцип разомкнутого управления. Управление по возмущению. Управление по отклонению. Комбинированное управление. Структурные реализации принципов управления.

Практическое занятие 1. Основные понятия ТАУ. Динамический расчет САР (САУ) [7, практическое занятие 1]

Лабораторное занятие 1. Знакомство с программой CLASSIC для анализа и синтеза систем управления [6, лабораторное занятие 1]

Тема 3.Задачи автоматического управления. Законы управления.

Лекция 3. Рассматриваемые вопросы: Структурные схемы основных САР и решаемые с помощью них задачи. Основные законы управления: пропорциональный; дифференциальный; интегральный; пропорционально-интегральный; пропорционально-интегрально-дифференциальный.

Тема 4. Классификация систем автоматического регулирования и управления.

Лекция 4. Рассматриваемые вопросы: Классификация САУ по принципу регулирования. Классификация САУ по закону воспроизведения задающего воздействия. Классификация САУ по характеру формирования регулирующего воздействия. Принципиальная, функциональная, структурная схемы САУ.

Тема 5. Режимы работы САР и САУ.

Лекция 5. Статический режим работы линейных судовых автоматических систем регулирования.

Рассматриваемые вопросы: Статическая система, примеры. Астатическая система, примеры. Уравнения статики САР и САУ.

Лекция 6. Динамический режим работы линейных судовых автоматических систем регулирования. Рассматриваемые вопросы: Динамический режим работы, определение. Динамические характеристики САР и САУ. Уравнения динамики САР и САУ.

Основные понятия: Основные понятия теории автоматического управления. Принципы построения САР и САУ. Структурные схемы основных САР и решаемые с помощью них задачи. Основные законы управления. Классификация САУ по принципу регулирования. Статический режим работы линейных судовых автоматических систем регулирования. Динамический режим работы линейных судовых автоматических систем регулирования.

Вопросы для самоконтроля:

- 1. Объект регулирования и его характеристики.
- 2. Принципы построения САР и САУ.
- 3. Задачи автоматического управления.
- 4. Законы управления.
- 5. Проведите классификация САУ по принципу регулирования.
- 6. Перечислите режимы работы САР и САУ и дайте их характеристику. *Литература* [1,2,3,4,6,7]

Раздел 2. Основы теории линейных систем автоматического регулирования (САР). Тема 7. Типовые внешние воздействия в ТАУ.

Лекция 7. Рассматриваемые вопросы: Единичное воздействие. Ступенчатое воздействие. Импульсное воздействие. Гармоническое воздействие. Линейное воздействие.

Тема 8.Типовые динамические звенья и их характеристики.

Лекция 8. Математическое описание САР. Понятие передаточной функции САР. Рассматриваемые вопросы: Математическое описание САР с помощью систем дифференциальных уравнений. Понятие передаточной функции САР. Преимущества описания САР с помощью передаточной функции.

Практическое занятие 2. Типовые динамические звенья. [7, практическое занятие 2, задание 2.1]

Практическое занятие 3. Типовые динамические звенья. [7, практическое занятие 2,задание 2.2]

Практическое занятие 4. Типовые динамические звенья. [7, практическое занятие 2, задание 2.3]

Пабораторное занятие 2. Исследование характеристик типовых динамических звеньев систем автоматического регулирования. Исследование усилительного звена. [6, с. 16-35.задание 2.1]

Лабораторное занятие 3. Исследование характеристик типовых динамических звеньев систем автоматического регулирования. Исследование интегрального звена. [6, с. 16-35.задание 2.2]

Пабораторное занятие 4. Исследование характеристик типовых динамических звеньев систем автоматического регулирования. Исследование дифференциального звена. [6, с. 16-35.задание 2.3]

Лабораторное занятие 5. Исследование характеристик типовых динамических звеньев систем автоматического регулирования. Исследование апериодического звена 1 порядка. [6, с. 16-35, задание 2.4]

Пабораторное занятие 6. Исследование характеристик типовых динамических звеньев систем автоматического регулирования. Исследование колебательного звена. [6, с. 16-35, задание 2.5]

Пабораторное занятие 7. Исследование характеристик типовых динамических звеньев систем автоматического регулирования. Построение сводной таблицы поведения типовых динамических звеньев. [6, с. 16-35, задание 2.6]

Практическое занятие 5.Основные типы соединений динамических звеньев в системах автоматического управления [7, практическое занятие 3, с.18-20]

Практическое занятие 6.Основные правила эквивалентного преобразования структурных схем. [7, практическое занятие 3, с.20-22]

Пабораторная работа 8. Исследование основных типов соединений динамических звеньев в системах автоматического управления. Последовательное и параллельное соединение звеньев

[6, с. 36-41, задания 3.1,3.2]

Пабораторная работа 9. Исследование основных типов соединений динамических звеньев в системах автоматического управления. Соединение звеньев с обратной связью. [6, с. 36-41, задания 3.3,3.4]

Тема 9.Типовые регуляторы САР.

Лекция 9. Рассматриваемые вопросы: Пропорциональные и интегральные регуляторы судовой автоматики и их реализация. Пропорционально-интегральные и пропорционально-интегрально-дифференциальные регуляторы судовой автоматики и их реализация.

Лабораторная работа 10. Исследование системы автоматического регулирования с типовыми регуляторами. [6, с. 37-42, лабораторное занятие 4]

Тема 10. Устойчивость линейных САР.

Лекция 10. Анализ устойчивости линейных САР. Рассматриваемые вопросы: В чем заключается анализ устойчивости САР. Необходимые и достаточные условия устойчивости. Классификация критериев устойчивости.

Пекция 11. Запас устойчивости линейной САР. Рассматриваемые вопросы: Понятия о запасах устойчивости. Запас устойчивости по модулю. Запас устойчивости по фазе.

Практическое занятие 7. Частотные характеристики САР и САУ. [7, практическое занятие 4]

Практическое занятие 8. Анализ устойчивости линейных САР и САУ. [7, практическое занятие 5]

Тема 11. Качество процессов регулирования и управления линейных САУ.

Лекция 12. Качество процессов регулирования линейных САУ. Рассматриваемые вопросы: Основные показатели качества. Прямые показатели качества САУ. Косвенные показатели качества САУ.

Лекция 13. Понятие о коррекции линейных САР и САУ. Рассматриваемые вопросы:

Задачи, решаемые при синтезе и коррекции САР. Методы синтеза. Способы включения корректирующих звеньев.

Практическое занятие 9. Анализ качества процесса управления линейных САР и САУ. [7, практическое занятие 6]

Практическое занятие 10. Улучшение качества процесса управления линейных САР и САУ.

[7, практическое занятие 7]

Основные понятия: Типовые внешние воздействия в ТАУ. Типовые динамические звенья и их характеристики. Математическое описание САР. Основные правила эквивалентного преобразования структурных схем. Устойчивость линейных САР. Качество процессов регулирования и управления линейных САУ.

Вопросы для самоконтроля:

- 1. Перечислите типовые внешние воздействия в ТАУ.
- 2. Опишите типовые динамические звенья и их характеристики.

- 3. Проанализируйте результаты исследования основных типовых динамических звеньев.
- 4. Перечислите основные типы соединений динамических звеньев в системах автоматического управления и проанализируйте результаты их исследования.
- 5. В чем заключается устойчивость САР.
- 6. Перечислите критерии устойчивости САР и проанализируйте полученные вами результаты исследования устойчивости САР по варианту курсовой работы.
- 7. Качество процессов регулирования и управления линейных САУ.
- 8. Проанализируйте полученные вами результаты по качеству процесса регулирования САР согласно варианту курсовой работы.
- 9. Предложите способы улучшения качества процесса регулирования САР согласно варианту курсовой работы.

Литература [1,2,3.4,5,6,7]

Раздел 3. Нелинейные САУ.

Лекция 14. Рассматриваемые вопросы: Задачи теории нелинейных систем. Особенности НС. Типовые нелинейные звенья с однозначными характеристиками.

Основные понятия: Общие понятия о нелинейных САУ. Задачи теории нелинейных систем. Особенности НС. Типовые нелинейные звенья с однозначными характеристиками.

- Вопросы для самоконтроля:
 1. Дайте определение нелинейной САУ.
- 2. Перечислите задачи теории нелинейных систем.
- 3. Перечислите особенности нелинейных систем.
- 4. Перечислите типовые нелинейные звенья с однозначными характеристиками и дайте их характеристики.

Литература [1,2,3]

Раздел 4. Оптимальные и адаптивные САУ.

Лекция 14. Рассматриваемые вопросы: Основные понятия об оптимальных и адаптивных САУ.

Особенности оптимальных и адаптивных САУ. Задачи теории оптимальных и адаптивных САУ.

Основные понятия: Характеристика оптимальных и адаптивных САУ. Особенности оптимальных и адаптивных САУ. Задачи теории оптимальных и адаптивных САУ.

Вопросы для самоконтроля:

- 1. Дайте определение оптимальных и адаптивных САУ.
- 2. Перечислите задачи теории оптимальных и адаптивных САУ.
- 3. Перечислите особенности оптимальных и адаптивных САУ.

Литература [1,2,3]

3. Учебно-методическое обеспечение для самостоятельной работы обучающихся

3.1. Внеаудиторная самостоятельная работа курсантов / студентов

Самостоятельная работа студентов (СРС) по дисциплине «Теория автоматического управления» является важной составляющей частью подготовки студентов по специальности 26.05.07 «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» и выполняется в соответствии с требованиями к освоению основной образовательной программы подготовки специалиста по специальности 26.05.07 «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» ФГОС ВО.

Самостоятельная работа студента позволяет более глубоко усвоить принципы построения, методы анализа и синтеза систем автоматического управления (САУ), изучить классификацию САУ, разобраться в построении принципиальных, функциональных и структурных схем, усвоить терминологию и основные понятия теории автоматического управления, уметь решать задачи анализа и синтеза систем автоматического управления. При изучении тем, вынесенных на самостоятельное изучение, следует составлять конспект по темам и знакомится с судовой документацией по системам автоматизации. Проверить полученные знания, используя учебное пособие «Теория автоматического управления в вопросах и ответах» и имеющийся в нем тест-контроль по темам [РП, 6.3. п. 4]. Установочные лекции, читаемые во время экзаменационно-лабораторной сессии, предполагают предварительную самостоятельную подготовку студентов.

Студентам заочной формы обучения необходимо параллельно с изучением теории выполнить контрольную работу. Во время экзаменационно-лабораторной сессии защитить контрольную работу и сдать экзамен по дисциплине.

Рекомендации к выполнению самостоятельной и контрольной работам содержатся в методических указаниях [РП, 6.3. п. 5].

Темы СРС:

- 1. Элементная база судовых автоматизированных систем управления. Повторение разделов курса «Элементы и функциональные устройства автоматики». [2,3] с. 5-25.
 - 2. Основные режимы работы САР и САУ. [1,2,3].
 - 3. Основные режимы работы САР и САУ. [1] с. 79-86, [4] с.4-32.
- 4. Типовые динамические звенья в ТАУ, передаточные функции, характеристики. [1] с. 81-103, [4] с. 32-56.
- 5. Типовые регуляторы судовых автоматических систем регулирования. [1]с. 108-111, [4] с. 56-85.
 - 6. Анализ устойчивости линейных CAP. [1] c.112-122, [4] c.85-101.
 - 7. Синтез САР. [1] с. 162-178, [4] с.101-127.
 - 8. Нелинейные и адаптивные САУ. [2] с. 683-705.

4. Рекомендуемая литература

4.1. Основная литература

1. Прохоренков А.М., Солодов В.С., Татьянченко Ю.Г. Судовая автоматика. М.: Колос, 1992, – 447 с.

4.2. Дополнительная литература

- 2. Бесекерский В.А., Попов Е.Н. Теория автоматического управления. Изд.4-е перераб. и доп. СПб. Издательство "Профессия", 2008 752с.
- 3. Туманов М.П. Теория управления. Теория линейных систем автоматического управления. Учебное пособие.- М.:МГИЭМ, 2005.-82с. (интернет ресурс).

6.3. Методическое обеспечение:

- 4. Толстова Л.А. Теория автоматического управления в вопросах и ответах: учебное пособие для курсантов и студентов специальности 180407.65 (26.05.07) «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» очной и заочной форм обучения / Л. А. Толстова.— 2-е изд., испр. и перераб. ПетропавловскКамчатский: КамчатГТУ, 2016.—140 с.
- 5. Толстова Л.А. Теория автоматического управления: методические указания к самостоятельной и контрольной работам для курсантов и студентов специальности 180407.65 (26.05.07) «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» очной и заочной форм обучения / Л. А. Толстова. Петропавловск-Камчатский: КамчатГТУ, 2016. 34 с.

- 6. Толстова Л.А. Теория автоматического управления: лабораторный практикум по дисциплине для курсантов и студентов специальности26.05.07 «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» очной и заочной формы обучения / сост. Л. А. Толстова.— Петропавловск-Камчатский: КамчатГТУ, 2016. 49 с.
- 7. Толстова Л.А. Теория автоматического управления: практикум по дисциплине для курсантов и студентов специальности 180407.65 (26.05.07) «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики» очной и заочной форм обучения / Л. А. Толстова. Петропавловск-Камчатский: КамчатГТУ, 2016. 57 с.

5. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

1. Электронно-библиотечная система «eLibrary»: [Электронный ресурс]. - Режим доступа: http://www.elibrary.ru

6. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

Методика преподавания данной дисциплины предполагает чтение лекций, проведение практических занятий, групповых и индивидуальных консультаций по отдельным (наиболее сложным) специфическим проблемам дисциплины. Предусмотрена самостоятельная работа студентов, прохождение аттестационных испытаний промежуточной аттестации, а также написание контрольной работы (для студентов заочной формы обучения).

Лекции нацелены на теоретическое и практическое изучение следующих основных разделов: принципы построения и элементный состав САУ; судовые объекты автоматизации; статический и динамический режимы работы линейных судовых САУ; анализ устойчивости линейных судовых САУ; анализ качества управления линейных судовых САУ; синтез и коррекцию линейных судовых САУ.

Задача практических и лабораторных занятий — способствовать формированию у обучающихся знаний и умений в применении методов теории линейных систем автоматического управления для анализа и синтеза систем автоматического управления реальными технологическими процессами. После изучения дисциплины курсант должен получить глубокую подготовку по общетеоретическим основам автоматического регулирования и управления и прочные практические навыки выполнения расчетных работ по созданию линейных автоматических систем.

Курсовая работа формирует навыки исследования и динамического расчета САР.

Курсовая работа выполняется по теме «Динамический расчет системы автоматического регулирования» согласно варианту[РП и ФОС, раздел 3].

Все рекомендации по выполнению практических и лабораторных работ содержатся в методических указаниях [РП, 6.3, п.6, 7].

7. Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине, включая перечень программного обеспечения и информационно-справочных систем

7.1 Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса

- 1. электронные образовательные ресурсы, представленные в п. 6 и 7 данной рабочей программы;
 - 2. использование слайд-презентаций;
- 3. интерактивное общение с обучающимися и консультирование посредством электронной почты.

7.2. Перечень программного обеспечения, используемого при осуществлении образовательного процесса

При освоении дисциплины используется лицензионное программное обеспечение:

- 1. текстовый редактор Microsoft Word;
- 2. электронные таблицы Microsoft Excel;
- 3. презентационный редактор Microsoft Power Point;

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

- 1. для проведения занятий лекционного типа, практических и лабораторных занятий, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации, самостоятельной работы учебная аудитория № 3-403 с комплектом учебной мебели на 32 посадочных места;
 - 2. доска аудиторная;
- 3. комплект лекций в Microsoft Word по темам курса «Теория автоматического управления»;
 - 4. мультимедийное оборудование (ноутбук, проектор);
 - плакаты;
 - 6. обучающие программные пакеты;
 - 7. методические пособия;
 - 8. компьютеры.