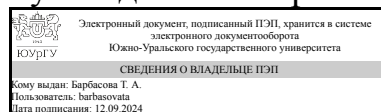


ЮЖНО-УРАЛЬСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

УТВЕРЖДАЮ:
Руководитель направления



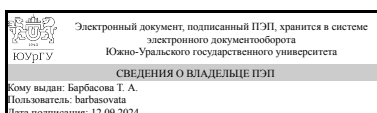
Т. А. Барбасова

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины 1.О.22 Моделирование систем управления
для направления 27.03.03 Системный анализ и управление
уровень Бакалавриат
форма обучения очная
кафедра-разработчик Автоматика и управление

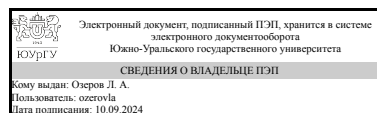
Рабочая программа составлена в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 27.03.03 Системный анализ и управление, утверждённым приказом Минобрнауки от 07.08.2020 № 902

Зав.кафедрой разработчика,
д.техн.н., доц.



Т. А. Барбасова

Разработчик программы,
к.техн.н., доцент



Л. А. Озеров

1. Цели и задачи дисциплины

Цель дисциплины «Моделирование систем управления (МСУ)» заключается в формировании у специалистов технических и научно обоснованных подходов к решению проблем, связанных с построением математических моделей технических и информационных систем и с дальнейшим использованием их для анализа и синтеза систем, с использованием моделирующих программ и комплексов для исследования полученных моделей. Задачи преподавания и изучения дисциплины состоят в овладении специалистами определенным объемом знаний, умений и навыков в области моделирования систем, в том числе знанием существующих классификаций моделей и видов моделирования; примеров моделей систем; основных положений теории подобия; этапов математического моделирования; принципов построения и основных требования к математическим моделям систем; целей и задач исследования математических моделей систем, общих схем разработки математических моделей; формализации процесса функционирования системы; понятия агрегативной модели; форм представления математических моделей; методов исследования математических моделей систем и процессов; имитационного моделирования; методов упрощения математических моделей; технических и программных средств моделирования; анализа и синтеза систем и средств управления; методов и средств автоматизация моделирования и испытаний электронных систем и средств управления; умением строить математические модели технических систем; разрабатывать регуляторы для управления объектами различной физической природы; анализировать и повышать качество функционирования систем автоматизации и управления; использовать математическое моделирование и системы автоматизированного проектирования при создании и совершенствовании систем автоматизации и управления; в приобретении навыков построения математических моделей технических систем, технологических процессов и производств как объектов автоматизации и управления; разработки математических моделей систем автоматизации и управления объектами различной физической природы; совершенствования методов моделирования, анализа и синтеза систем управления объектами различной природы; работы с существующими программами компьютерного моделирования систем.

Краткое содержание дисциплины

Дисциплина МСУ включает изучение следующих вопросов: классификация моделей и виды моделирования; примеры моделей систем; основные положения теории подобия; этапы математического моделирования; принципы построения и основные требования к математическим моделям систем; цели и задачи исследования математических моделей систем; общая схема разработки математических моделей; формализация процесса функционирования системы; понятие агрегативной модели; формы представления математических моделей; методы исследования математических моделей систем и процессов; имитационное моделирование; методы упрощения математических моделей; технические и программные средства моделирования.

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

Планируемые результаты освоения ОП ВО (компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине
ОПК-3 Способен использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности	Знает: использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности с использованием методологии принятия решений и управления в сложных системах Умеет: использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности с использованием моделирования систем управления Имеет практический опыт: использования фундаментальных знаний для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности с использованием моделирования систем управления
ОПК-6 Способен разрабатывать методы моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии	Знает: методы моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии Умеет: разрабатывать методы моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии Имеет практический опыт: моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии

3. Место дисциплины в структуре ОП ВО

Перечень предшествующих дисциплин, видов работ учебного плана	Перечень последующих дисциплин, видов работ
1.О.25 Численные методы в инженерных расчетах, 1.О.20 Теория автоматического управления, 1.О.24 Математическая логика и теория алгоритмов	Не предусмотрены

Требования к «входным» знаниям, умениям, навыкам студента, необходимым при освоении данной дисциплины и приобретенным в результате освоения предшествующих дисциплин:

Дисциплина	Требования
------------	------------

1.О.20 Теория автоматического управления	Знает: как использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности с использованием теории автоматического управления, методы анализа задач управления в технических системах на основе приобретенных знаний, положений, законов и методов естественных наук и математики с использованием теории автоматического управления Умеет: использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности с использованием теории автоматического управления, анализировать задачи управления в технических системах на основе приобретенных знаний, положений, законов и методов естественных наук и математики с использованием теории автоматического управления Имеет практический опыт: использования фундаментальных знаний для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности с использованием теории автоматического управления, анализа задач управления в технических системах на основе приобретенных знаний, положений, законов и методов естественных наук и математики с использованием теории автоматического управления
1.О.24 Математическая логика и теория алгоритмов	Знает: методы анализа задач управления в технических системах на основе приобретенных знаний, положений, законов и методов естественных наук и математики с использованием математической логики и теории алгоритмов, методы моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии Умеет: анализировать задачи управления в технических системах на основе приобретенных знаний, положений, законов и методов естественных наук и математики с использованием математических моделей объектов и процессов, разрабатывать методы моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии Имеет практический опыт: анализа задач управления в технических системах на основе приобретенных знаний, положений, законов и методов

	естественных наук и математики с использованием математических моделей объектов и процессов, моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии
1.О.25 Численные методы в инженерных расчетах	Знает: методы моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии, методы анализа задач управления в технических системах на основе приобретенных знаний, положений, законов и методов естественных наук и математики с использованием численных методов в инженерных расчетах, способы постановки и выполнения экспериментов по проверке корректности и эффективности научно обоснованных решений в области системного анализа автоматического управления Умеет: разрабатывать методы моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии, анализировать задачи управления в технических системах на основе приобретенных знаний, положений, законов и методов естественных наук и математики с использованием численных методов в инженерных расчетах, осуществлять постановку и выполнять эксперименты по проверке корректности и эффективности научно обоснованных решений в области системного анализа автоматического управления Имеет практический опыт: моделирования, анализа и технологии синтеза процессов и систем, а также алгоритмы и программы, основанные на этих методах, пригодные для практического применения в области техники и технологии, анализа задач управления в технических системах на основе приобретенных знаний, положений, законов и методов естественных наук и математики с использованием численных методов в инженерных расчетах, постановки и выполнения экспериментов по проверке корректности и эффективности научно обоснованных решений в области системного анализа автоматического управления

4. Объём и виды учебной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 5 з.е., 180 ч., 96,75 ч. контактной работы

Вид учебной работы	Всего часов	Распределение по семестрам в часах	
		Номер семестра	
		7	8
Общая трудоёмкость дисциплины	180	108	72
<i>Аудиторные занятия:</i>	84	48	36
Лекции (Л)	28	16	12
Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ)	56	32	24
Лабораторные работы (ЛР)	0	0	0
<i>Самостоятельная работа (СРС)</i>	83,25	53,75	29,5
Подготовка к практическим работам и экзамену. Пример: «Моделирование следящего электропривода»	9,5	0	9,5
Подготовка к практическим занятиям, написание отчетов	40	40	0
Подготовка к проведению теста по теме «Основы моделирования систем»	20	0	20
Подготовка к зачету	5,75	5,75	0
Подготовка к проведению теста по теме «Общие вопросы теории моделирования»	8	8	0
Консультации и промежуточная аттестация	12,75	6,25	6,5
Вид контроля (зачет, диф.зачет, экзамен)	-	зачет	экзамен

5. Содержание дисциплины

№ раздела	Наименование разделов дисциплины	Объем аудиторных занятий по видам в часах			
		Всего	Л	ПЗ	ЛР
1	ВВЕДЕНИЕ В МОДЕЛИРОВАНИЕ СИСТЕМ	6	2	4	0
2	ТЕОРИЯ МОДЕЛИРОВАНИЯ СУ. АНАЛИЗ СУЩЕСТВУЮЩИХ МЕТОДОВ МОДЕЛИРОВАНИЯ СУ.	10	4	6	0
3	СТРУКТУРА И ВИДЫ МОДЕЛЕЙ СУ	8	2	6	0
4	МОДЕЛИРОВАНИЕ СИСТЕМ НА ПК	8	2	6	0
5	МОДЕЛИРОВАНИЕ СУ С ПОМОЩЬЮ ППП VISSIM, MATLAB И MULTISIM	6	2	4	0
6	АВТОМАТИЗАЦИЯ АНАЛИЗА СУ	10	4	6	0
7	АВТОМАТИЗАЦИЯ СИНТЕЗА СУ	8	2	6	0
8	РЕАЛИЗАЦИЯ МОДЕЛЕЙ СУ НА ПК	8	2	6	0
9	ТЕХНИКА МОДЕЛИРОВАНИЯ НА ПК	10	4	6	0
10	ПРИМЕРЫ МОДЕЛИРОВАНИЯ РАЗЛИЧНЫХ СУ	10	4	6	0

5.1. Лекции

№ лекции	№ раздела	Наименование или краткое содержание лекционного занятия	Кол-во часов
1	1	Введение. Цель изучения дисциплины. Модели систем и моделирование. Моделирование как метод анализа и синтеза системы. Основные положения. Этапы истории развития МСУ.	2
2	2	Цели моделирования. Классификация моделей. Виды моделирования. Этапы математического моделирования. Теория и теоремы подобия.	2

3	2	Подобие сложных и нелинейных систем Анализ возможностей автоматизации процесса моделирования	2
4	3	Канонические формы математических моделей систем. Принципы построения и основные требования к математическим моделям (ММ). Агрегативные модели.	1
5	3	Методы упрощения моделей систем. Цели и задачи исследования ММ систем. Исследование и проектирование систем управления (СУ) при помощи МС	1
6,7	4	Методы построения математических моделей. Основные понятия и определения Моделирование систем на ПК. Методы представления моделей на ПК в ППП VISSIM и MATLAB Вывод математических моделей в аналитическом виде на ПК	2
8	5	Методы моделирования и их представление в ППП VISSIM И MATLAB Приведение математических моделей СУ к виду, удобному для моделирования	1
9	5	Особенности формирования моделей электронных СУ по их структурным и принципиальным электрическим схемам Численные методы решения конечных уравнений Численные методы решения дифференциальных уравнений Контроль и оценка точности моделирования. Жесткие системы.	1
10,11	6	Методы анализа СУ и их применение в ППП VISSIM И MATLAB Машинные методы анализа Машинно-аналитический метод анализа	4
12,13	7	Методы синтеза СУ и их применение в ППП VISSIM И MATLAB Машинные методы синтеза	2
17	8	Дискретные системы управления. Моделирование цифровых систем. Устойчивость цифровых систем.	2
14	9	Режимы моделирования. Выбор метода интегрирования, шага интегрирования. Многократное моделирование. Регистрация результатов моделирования. Методы исследования ММ систем и процессов. Имитационное моделирование. Методы упрощения математических моделей.	4
15,16	10	Моделирование линейных, нелинейных, дискретных, импульсных и цифровых СУ. Идентификация параметров систем по экспериментальным данным. Примеры. Динамические моделирующие комплексы Динамические моделирующие стенды	4

5.2. Практические занятия, семинары

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание практического занятия, семинара	Кол-во часов
1	1	Дифференциальные уравнения. Моделирование СУ по ДУ. Канонические формы записи СУ в пространстве состояний. Канонические модели СУ.	4
1	2	Моделирование релейной оптимальной системы. Знакомство с программой VISSIM моделирования систем управ-ления. Построение и моделирование простой релейной систе-мы. Построение фазовых портретов и временных графиков переменных системы.	6
2	3	Различные формы представления моделей систем управления. Знакомство с различными формами представле-ния математических моделей СУ (в виде структурной схемы из простых блоков, передаточной функции (ПФ), в виде набо-ра модели из интеграторов, усилителей и сумматоров, как для решения систем дифференциальных уравнений (ДУ) и в виде отдельного блока state space – блока описания СУ в простран-стве состояний).	6
3	4	Моделирование наблюдателя момента нагрузки дви-гателя постоянного тока с якорным управлением. Знакомство с одним вариантом построения модели	6

		наблюдателя для оценки внешнего момента электродвигателя на основе построения полного наблюдателя состояния системы – двигателя постоянного тока (ДПТ)	
4	5	Моделирование наблюдателя системы управления. Знакомство с методами синтеза (расчета) регулятора системы и полного наблюдателя, необходимого для восстановления тех координат (переменных состояния) системы управления (СУ), которые недоступны для измерения (например, момент на валу двигателя), или имеют датчики с плохими динамическими и статическими характеристиками. Научиться использовать восстановленные переменные состояния СУ в канале управления (в регуляторе).	4
5,6,7	6	Автоматизированный синтез регулятора в системе управления по скорости в тиристорном приводе постоянного тока по всему вектору состояния системы. Знакомство с процедурами автоматизированного синтеза линейных систем управления (СУ) в MATLAB. Произвести расчет (синтез) регулятора скорости в тиристорном приводе с двигателем постоянного тока (ДПТ) с якорным управлением в пространстве всех координат привода (модальное управление $u=-kx$). Построить модель СУ в VISSIM. Снять основные характеристики (показатели качества) системы	6
8,9,10	7	Автоматизированный выбор коэффициента усиления линейной системы. Изучение многократного моделирования в программе VISSIM. Автоматизированный выбор коэффициента усиления в линейной системе управления (СУ) по заданному перерегулированию $=\text{зад}$. Автоматизированный выбор постоянной времени корректирующего звена СУ. Освоение многократного моделирования в среде VISSIM с остановкой по искомому результату. Определение границ устойчивости системы или зоны с одиноватым показателем устойчивости в зависимости от величины постоянной времени корректирующего звена. Задана неустойчивая линейная система 3-го порядка (объект) в виде передаточной функции разомкнутой системы с постоянными коэффициентами. Требуется определить границы $[TK_{\min}; TK_{\max}]$ изменения постоянной времени ТК корректирующего звена заданному перерегулированию $=\text{зад}$	6
11,12,13	8	Оптимизация системы управления путем автоматизированного выбора коэффициента регулятора. Освоение процедур для оптимизации параметров моделей объектов заложенных в VISSIM на примере оптимизации системы управления (СУ). Оптимизация СУ путем автоматизированного выбора коэффициента усиления (регулятора) СУ при минимизации интегральной квадратичной оценки качества СУ – интегрального функционала качества СУ. Изучение способов применения блоков оптимизации VISSIM. Синтез регулятора СУ на MATLAB. Познакомиться с основными функциями раздела Control System Toolbox для анализа и синтеза СУ пакета программ MATLAB, синтезировать регулятор линейной СУ в пространстве состояний X. Освоить моделирование СУ на MATLAB. Задан линейный объект управления, состоящий из четырех интегрирующих звеньев с местными ОС. Требуется рассчитать вектор k коэффициентов ОС СУ с управлением $u=-kx$ (регулятор) в пространстве состояний X используя функции MATLAB. Привести СУ к единичному сквозному коэффициенту, для удобства определения показателей качества замкнутой СУ. Для этого на входе системы устанавливается выравнивающий коэффициент $n=k_2+k_4$. Предварительно перевести объект управления в форму пространства состояний, т.е. рассчитать матрицы A, B, C, D системы и записать систему дифференциальных уравнений системы в виде $\dot{x}=Ax+Bu$, $y=Cx+Du$.	6
14,15	9	Автоматизированный выбор постоянных времени компенсирующей связи в системе с комбинированным управлением. Изучение комбинированного управления в системах регулирования. Введение в систему управления (СУ) с астатизмом 1-го порядка в сигнал ошибки сигналов по 1-й и 2-й	6

		производным входного сигнала СУ с целью устранения в СУ ошибок по скорости и ускорению выходного сигнала относительно входного. СУ, тем самым, превращается в систему с астатизмом 3-го порядка. Выбор коэффициентов ввода 1-й и 2-й производных в сигнал ошибки производится в VISSIM автоматизировано в режиме многократного моделирования с применением процедуры минимизации квадрата скоростной ошибки СУ.	
16	10	Автоматизированный выбор тяги ракетного двигателя лунного модуля при посадке на луну. Знакомство с уравнениями движения лунного модуля в поле тяготения Луны. Использование многократного моделирования в VISSIM для подбора необходимой тяги Т ракетного двигателя посадки. Автоматизированный выбор тяги ракетного двигателя лунного модуля при посадке на Луну с использованием модели динамики посадки. Синтез системы управления в базовом понижающем преобразователе постоянного напряжения с ШИМ. Научиться набирать модели систем по их дифференциальным уравнениям (ДУ). Произвести расчет регулятора напряжения в базовом понижающем преобразователе постоянного напряжения (ППН) с LC-фильтром и с широтно-импульсным модулятором (ШИМ) способом модального синтеза – принудительного размещения полюсов замкнутой системы в заданных положениях.	6

5.3. Лабораторные работы

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание лабораторной работы	Кол-во часов
1	2	Моделирование релейной оптимальной системы	0
2	3	Различные формы представления моделей систем управления	0
3	4	Моделирование наблюдателя момента нагрузки двигателя постоянного тока с якорным управлением	0
4	5	Моделирование наблюдателя системы управления	0
5	6	Автоматизированный синтез регулятора в системе управления по скорости в тиристорном приводе постоянного тока по всему вектору состояния системы	0
6	7	Автоматизированный выбор коэффициента усиления линейной системы	0
7	9	Автоматизированный выбор постоянных времени компенсирующей связи в системе с комбинированным управлением	0
8	10	Автоматизированный выбор тяги ракетного двигателя лунного модуля при посадке на луну	0

5.4. Самостоятельная работа студента

Выполнение СРС			
Подвид СРС	Список литературы (с указанием разделов, глав, страниц) / ссылка на ресурс	Семестр	Кол-во часов
Подготовка к практическим работам и экзамену. Пример: «Моделирование следящего электропривода»	Колесов Ю.Б. Сенченков Ю.Б. Визуальное моделирование сложных динамических систем. Санкт-Петербург: АНО НПО «Мир и Семья», 2001. 242 с.	8	9,5
Подготовка к практическим занятиям, написание отчетов	Лазарев, Ю.Ф. Моделирование процессов и систем в MATLAB: учебный курс / Ю.Ф. Лазарев.– СПб.: Питер; Киев: Издательская группа BHV, 2005.– 512 с. Дьяконов, В.П. MATLAB: Анализ,	7	40

	идентификация и моделирование систем: спец. справ. / В.П. Дьяконов. – СПб.: Питер, 2002. – 444 с.		
Подготовка к проведению теста по теме «Основы моделирования систем»	Андриевский Б.Р., Фрадков А.Л. Избранные главы теории автоматического управления. СПб.: Наука, 1999. 467 с.	8	20
Подготовка к зачету	Клиначёв Н.В. Моделирование обыкновенных и особых линейных систем // Руководство к лабораторным работам в пакетах VisSim и Jigrein. cop.2000-2013. URL: http://model.exponenta.ru/lectures/lr_ix.htm (дата обращения: 21.10.2013). Клиначёв Н.В. Теория систем автоматического регулирования и управления: учеб.-метод. компл. Offline версия 3.8. Челябинск 2008. URL: http://model.exponenta.ru/lectures/ (дата обращения: 16.05.2011).	7	5,75
Подготовка к проведению теста по теме «Общие вопросы теории моделирования»	Филлипс, Ч. Системы управления с обратной связью / Ч. Филлипс, Р. Харбор; пер. с англ. Б.И. Копылова. – М.: Лаборатория Базовых Знаний, 2004. – 616 с. Дорф, Р. Современные системы управления / Р. Дорф, Р. Бишоп; пер. с англ. Б.И. Копылова. – М.: Лаборатория Базовых Знаний, 2002. – 832 с.	7	8

6. Фонд оценочных средств для проведения текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации

Контроль качества освоения образовательной программы осуществляется в соответствии с Положением о балльно-рейтинговой системе оценивания результатов учебной деятельности обучающихся.

6.1. Контрольные мероприятия (КМ)

№ КМ	Се-местр	Вид контроля	Название контрольного мероприятия	Вес	Макс. балл	Порядок начисления баллов	Учитывается в ПА
1	7	Текущий контроль	Контрольная точка 1	1	10	Выполнение ПЗ 1	зачет
2	7	Текущий контроль	Контрольная точка 2	1	10	Выполнение ПЗ 2	зачет
3	7	Текущий контроль	Контрольная точка 3	1	10	Выполнение ПЗ 3	зачет
4	7	Текущий контроль	Контрольная точка 4	1	10	Выполнение ПЗ 4	зачет
5	7	Текущий контроль	Контрольная точка 5	1	10	Выполнение ПЗ 5	зачет
6	7	Промежуточная аттестация	зачет	-	50	Выполнение ПЗ 6. Зачет по вопросам в билетах.	зачет

2	Дополнительная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Дьяконов, В.П. VisSim+Mathcad+MATLAB. Визуальное математическое моделирование. [Электронный ресурс] — Электрон. дан. — М. : СОЛОН-Пресс, 2008. — 384 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/book/13679 — Загл. с экрана.
3	Методические пособия для самостоятельной работы студента	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Душин, С.Е. Моделирование систем и комплексов. [Электронный ресурс] : Учебные пособия / С.Е. Душин, А.В. Красов, Ю.В. Литвинов. — Электрон. дан. — СПб. : НИУ ИТМО, 2010. — 178 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/book/40738 — Загл. с экрана.
4	Методические пособия для преподавателя	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Григорьев, В.В. Синтез систем автоматического управления методом модального управления. [Электронный ресурс] : Учебные пособия / В.В. Григорьев, Н.В. Журавлёва, Г.В. Лукьянова, К.А. Сергеев. — Электрон. дан. — СПб. : НИУ ИТМО, 2007. — 108 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/book/43643 — Загл. с экрана.
5	Основная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Поршнева, С.В. Компьютерное моделирование физических процессов в пакете MATLAB. + CD. [Электронный ресурс] — Электрон. дан. — СПб. : Лань, 2011. — 736 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/book/650 — Загл. с экрана.

Перечень используемого программного обеспечения:

1. Math Works-MATLAB, Simulink 2013b(бессрочно)
2. РСК Технологии-Система "Персональный виртуальный компьютер" (ПК) (MS Windows, MS Office, открытое ПО)(бессрочно)
3. Visual Solution, Inc.-VisSim(бессрочно)

Перечень используемых профессиональных баз данных и информационных справочных систем:

1. -База данных ВИНТИ РАН(бессрочно)

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Вид занятий	№ ауд.	Основное оборудование, стенды, макеты, компьютерная техника, предустановленное программное обеспечение, используемое для различных видов занятий
Самостоятельная работа студента	712 (36)	Компьютеры, программа для моделирования СУ.
Лекции	705 (36)	Компьютер, видеопроектор
Практические занятия и семинары	712 (36)	Компьютеры, программа для моделирования СУ
Лабораторные занятия	712 (36)	Компьютеры в вычислительных залах