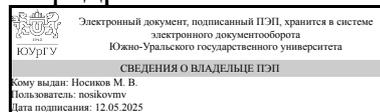


УТВЕРЖДАЮ:
Заведующий выпускающей
кафедрой



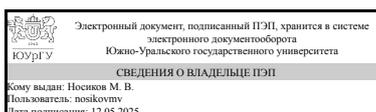
М. В. Носиков

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины 1.Ф.П0.03 Математические основы теории систем
для направления 27.03.04 Управление в технических системах
уровень Бакалавриат
профиль подготовки Управление и информатика в технических системах
форма обучения очная
кафедра-разработчик Автоматика

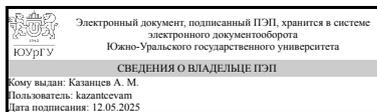
Рабочая программа составлена в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 27.03.04 Управление в технических системах, утверждённым приказом Минобрнауки от 31.07.2020 № 871

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



М. В. Носиков

Разработчик программы,
старший преподаватель



А. М. Казанцев

1. Цели и задачи дисциплины

Цель дисциплины «Математические основы теории систем» обучить студентов методам решения задач математики, необходимы для проектирования систем управления различных классов. Задачи образовательного модуля: – формирование у будущих специалистов единого системного подхода к вопросам проектирования разрабатываемых изделий с учётом взаимоувязки всех элементов проектируемого изделия; – формирование теоретических и практических компетенций, позволяющих оперативно, эффективно и качественно осуществлять проектирование изделий на всех этапах. – формирование у будущих специалистов единого системного подхода к вопросам проектирования разрабатываемых ракетных комплексов с обеспечением взаимодействия всех элементов и систем; – формирование теоретических и практических компетенций, позволяющих участвовать в организации кооперации предприятий-разработчиков составных частей комплекса, проведении автономных и стыковочных испытаний, сервисного и технического обслуживания комплекса, что предполагает координацию действий предприятий-разработчиков отдельных систем и узлов в интересах создания одной глобальной системы – ракетного комплекса.

Краткое содержание дисциплины

- линейные пространства и линейные операторы; - математические модели непрерывных линейных динамических систем; - математические модели дискретных линейных динамических систем; - квадратичные формы; - матричные уравнения; - дискретное представление сигналов. - оптимальная фильтрация, фильтры Калмана. - современные методы синтеза систем управления.

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

| Планируемые результаты освоения ОП ВО (компетенции) | Планируемые результаты обучения по дисциплине |
|--|---|
| ПК-6 Способен принимать участие в модернизации существующих и внедрении новых способов и методов построения систем управления | Знает: современные физико-математические методы, применяемые в инженерной и исследовательской практике; методы и алгоритмы планирования измерений и испытаний, обработку их результатов и оценку их качества Умеет: формировать планы измерений и испытаний для различных измерительных и экспериментальных задач, обрабатывать полученные результаты с использованием алгоритмов, адекватных сформированным планам Имеет практический опыт: применения физико-математических методов при исследовании математических моделей, моделирования процессов управления объектами |
| ПК-11 Способен проводить вычислительные эксперименты с использованием стандартных программных средств с целью получения математических моделей процессов и объектов автоматизации и управления | Знает: основные программные средства реализации оптимизационных процессов, тенденции использования математических методов в управлении Умеет: применять современные математические |

| | |
|--|--|
| | пакеты программ для математического описания, моделирования и анализа сигналов и систем Имеет практический опыт: применения математических методов для решения различных задач управления |
|--|--|

3. Место дисциплины в структуре ОП ВО

| Перечень предшествующих дисциплин, видов работ учебного плана | Перечень последующих дисциплин, видов работ |
|---|---|
| Нет | Программируемые логические контроллеры, Проектная деятельность, Промышленные сети и системы связи, Электромеханические системы, Локальные вычислительные сети, Цифровая обработка сигналов, Информационные сети и телекоммуникации, Системы искусственного интеллекта, Автоматизированные системы управления технологическим процессом, Производственная практика (преддипломная) (8 семестр) |

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

Нет

4. Объём и виды учебной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 з.е., 108 ч., 54,25 ч. контактной работы

| Вид учебной работы | Всего часов | Распределение по семестрам в часах |
|--|-------------|------------------------------------|
| | | Номер семестра |
| | | 4 |
| Общая трудоёмкость дисциплины | 108 | 108 |
| <i>Аудиторные занятия:</i> | 48 | 48 |
| Лекции (Л) | 16 | 16 |
| Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ) | 32 | 32 |
| Лабораторные работы (ЛР) | 0 | 0 |
| <i>Самостоятельная работа (СРС)</i> | 53,75 | 53,75 |
| Работа в электронном курсе на портале "Электронный ЮУрГУ" | 7 | 7 |
| Подготовка к экзамену по теоретическому материалу | 7 | 7 |
| Работа с учебной литературой. | 7 | 7 |
| Изучение пакета MATLAB. | 18,75 | 18.75 |

| | | |
|--|------|-------|
| Подготовка к практическим занятиям. | 7 | 7 |
| Обзор интернет-ресурсов и составление аннотирования ресурсов | 7 | 7 |
| Консультации и промежуточная аттестация | 6,25 | 6,25 |
| Вид контроля (зачет, диф.зачет, экзамен) | - | зачет |

5. Содержание дисциплины

| № раздела | Наименование разделов дисциплины | Объем аудиторных занятий по видам в часах | | | |
|-----------|-----------------------------------|---|---|----|----|
| | | Всего | Л | ПЗ | ЛР |
| 1 | Линейные пространства | 23 | 6 | 17 | 0 |
| 2 | Модели объектов управления | 17 | 6 | 11 | 0 |
| 3 | Дискретное представление сигналов | 8 | 4 | 4 | 0 |

5.1. Лекции

| № лекции | № раздела | Наименование или краткое содержание лекционного занятия | Кол-во часов |
|----------|-----------|---|--------------|
| 1 | 1 | Пространства | 2 |
| 2 | 1 | Матричные инварианты и не инварианты. Сингулярное разложение матриц. | 1 |
| 3 | 1 | Канонические формы матриц. Матрицы приведения подобия. | 1 |
| 4 | 1 | Линейные и квадратичные формы. Дифференцирование функций от векторов и матриц по скалярным, векторным и матричным переменным. | 1 |
| 5 | 1 | Функции от матриц. Матричная экспонента и ее свойства. | 1 |
| 6 | 2 | Модели «вход–состояние–выход» объектов управления. | 2 |
| 7 | 2 | Математические модели «вход–выход» объектов управления. | 2 |
| 8 | 2 | Линейные матричные уравнения. | 2 |
| 9 | 3 | Дискретное представление сигналов. Базисные функции. Теорема В. Котельникова–К. Шеннона. | 4 |

5.2. Практические занятия, семинары

| № занятия | № раздела | Наименование или краткое содержание практического занятия, семинара | Кол-во часов |
|-----------|-----------|--|--------------|
| 1 | 1 | Понятие группы, кольца, идеала, поля. Аналитические функции. Комплексные ряды. Конформные отображения. Теория вычетов. Операционное исчисление. | 4 |
| 2 | 1 | Метрические и линейные пространства. Скалярное произведение. Преобразование подобия. Собственные числа и собственные вектора. Понятие инвариантов преобразования подобия. Сингулярное разложение. Число обусловленности. | 4 |
| 3 | 1 | Приведение матриц к каноническим формам. Каноническая форма управляемости и наблюдаемости. | 3 |
| 4 | 1 | Линейные и квадратичные формы. Дифференцирование функций от векторов и матриц по скалярным, векторным и матричным переменным. | 3 |
| 5 | 1 | Обобщение понятия функции на случай матричного аргумента. Матричная экспонента и способы ее вычисления. | 3 |
| 6 | 2 | Современный способ представления линейных динамических систем в матричном виде. Общий вид решения системы линейных | 4 |

| | | | |
|---|---|---|---|
| | | дифференциальных уравнений в форме Коши. | |
| 7 | 2 | Классический способ описания линейных динамических систем. Операторный способ решения линейных дифференциальных. | 4 |
| 8 | 2 | Общий способ решения линейных матричных уравнений. Решение матричного уравнения Риккати. | 3 |
| 9 | 3 | Дискретные динамические системы. Z-преобразование. Восстановлении непрерывного сигнала по дискретным отсчетам. | 4 |

5.3. Лабораторные работы

Не предусмотрены

5.4. Самостоятельная работа студента

| Выполнение СРС | | | |
|---|--|---------|--------------|
| Подвид СРС | Список литературы (с указанием разделов, глав, страниц) / ссылка на ресурс | Семестр | Кол-во часов |
| Работа в электронном курсе на портале "Электронный ЮУрГУ" | edu.susu.ru | 4 | 7 |
| Подготовка к экзамену по теоретическому материалу | Кориков, А. М. Теория систем и системный анализ [Текст] : учебное пособие / А. М. Кориков, С. Н. Павлов. - М. : Инфра-м, 2017 Волкова, В. Н. Теория систем : учебное пособие / В. Н. Волкова, А. А. Денисов. - М. : Высшая школа, 2006. - 511 с. Войнов, И. В. Теория автоматического управления. Нелинейные системы : учебное пособие / И. В. Войнов, С. С. Голощапов, Г. Е. Стародубцев. - Челябинск : Издательский центр ЮУрГУ, 2010. - 39 с. - Режим доступа : lib.susu.ac.ru/ftd?base=SUSU_METHOD&key=000437127 Войнов, И. В. Теория автоматического управления [Текст] : учебное пособие / Войнов И. В. , Голощапов С. С. , Стародубцев Г. Е. - Челябинск : Юургу, 2009. - 96 с. + электрон. текстовые дан. Коршунов, Ю. М. Математические основы кибернетики : учебное пособие для вузов / Ю. М. Коршунов. - М. : Энергоатомиздат, 1987. - 496 с. : ИЛ. Математические основы теории автоматического управления : учебное пособие : В 3-х томах. Том 1 / В.А.Иванов, В.С.Медведев, Б.К.Чемоданов, А.С.Ющенко ; под ред. Б.К.Чемоданова. - 3-е изд., перераб. и доп. - М.: Издательство МГТУ им. Н.Э.Баумана , 2006. - 552 с.: ил. | 4 | 7 |
| Работа с учебной литературой. | Коршунов, Ю. М. Математические основы кибернетики : учебное пособие для вузов / Ю. М. Коршунов. - М. : Энергоатомиздат, 1987. - 496 с. : ИЛ. Математические основы теории автоматического управления : учебное пособие : В 3-х томах. Том 1 / В.А.Иванов, В.С.Медведев, Б.К.Чемоданов, А.С.Ющенко ; под ред. Б.К.Чемоданова. - 3-е изд., перераб. и доп. - М.: Издательство МГТУ им. Н.Э.Баумана , 2006. - 552 с.: ил. | 4 | 7 |

| | | | |
|--|---|---|-------|
| Изучение пакета MATLAB. | exponenta.ru | 4 | 18,75 |
| Подготовка к практическим занятиям. | Методическое пособие. А.В. Ушаков, В.В. Хабалов, Н.А. Дударенко. Математические основы теории систем: элементы теории и практикум. ИТМО Санкт-Петербург 2010. Певзнер, Л.Д. Практикум по математическим основам теории систем [Электронный ресурс] : учебное пособие. — Электрон. дан. — СПб. : Лань, 2013. — 400 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/books/element.php?p11_id=10254 | 4 | 7 |
| Обзор интернет-ресурсов и составление аннотирования ресурсов | Певзнер, Л.Д. Практикум по математическим основам теории систем [Электронный ресурс] : учебное пособие. — Электрон. дан. — СПб. : Лань, 2013. — 400 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/books/element.php?p11_id=10254 | 4 | 7 |

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-мestr | Вид контроля | Название контрольного мероприятия | Вес | Макс. балл | Порядок начисления баллов | Учитывается в ПА |
|------|----------|------------------|---|-----|------------|--|------------------|
| 1 | 4 | Текущий контроль | Выполнение письменной контрольной работы (текущий контроль) | 1 | 10 | С каждым студентом проводится собеседование по заранее выполненной письменной контрольной работе. Контрольная работа выполняется по вариантам, содержит 5 практических задач. При оценивании результатов мероприятия используется балльно-рейтинговая система оценивания результатов учебной деятельности обучающихся (утверждена приказом ректора от 24.05.2019 г. № 179). Правильное решение задачи соответствует 2 баллам. Частично правильный ответ соответствует 1 баллу. Неправильный ответ на вопрос соответствует 0 баллов | зачет |
| 2 | 4 | Бонус | Решение задач оптимального управления с использованием математической системы MATLAB и пакета имитационного моделирования | - | 2 | Выполнить одно из предложенных заданий. Разработать, отладить и проанализировать модель в Matlab-Simulink. Полностью работоспособная модель, корректный анализ - 2 бала. Работающая модель - 1 бал. | зачет |

| | | SIMULINK. | | | | | |
|---|---|--------------------------|--|---|---|--|-------|
| 3 | 4 | Текущий контроль | Контроль посещения занятий студентами | 1 | 8 | При оценивании результатов мероприятий используется балльно-рейтинговая система оценивания результатов учебной деятельности обучающихся (утверждена приказом ректора от 24.05.2019 г. № 179). Контроль служит для учета посещаемости студентами лекций и практических занятий по дисциплине. Для этого выставляет баллы, используя шкалу соответствия баллов процентам посещаемости: 8 баллов за 90–100% посещенных аудиторных занятий по дисциплине, 7 за 80–89%, 6 за 70–79%, 5 за 60–69%, 4 за 50–59%, 3 за 40–49%, 2 за 30–39%, 1 за 20–29%, 0 за 0–19%. | зачет |
| 4 | 4 | Промежуточная аттестация | Собеседование по темам семинарских занятий | - | 2 | Зачтено: рейтинг обучающегося за мероприятие больше или равно 60 %. Не зачтено: рейтинг обучающегося за мероприятие менее 60 % | зачет |

6.2. Процедура проведения, критерии оценивания

| Вид промежуточной аттестации | Процедура проведения | Критерии оценивания |
|------------------------------|--|---|
| зачет | Студент вправе пройти контрольное мероприятие в рамках промежуточной аттестации (зачет) для улучшения своего рейтинга. Зачет проводится в соответствии с расписанием. На зачет отводится 20 минут. Преподаватель вправе задавать дополнительные вопросы в пределах выданного билета. | В соответствии с пп. 2.5, 2.6 Положения |

6.3. Паспорт фонда оценочных средств

| Компетенции | Результаты обучения | № КМ | | | |
|-------------|--|------|---|---|---|
| | | 1 | 2 | 3 | 4 |
| ПК-6 | Знает: современные физико-математические методы, применяемые в инженерной и исследовательской практике; методы и алгоритмы планирования измерений и испытаний, обработку их результатов и оценку их качества | + | + | + | + |
| ПК-6 | Умеет: формировать планы измерений и испытаний для различных измерительных и экспериментальных задач, обрабатывать полученные результаты с использованием алгоритмов, адекватных сформированным планам | + | + | + | + |
| ПК-6 | Имеет практический опыт: применения физико-математических методов при исследовании математических моделей, моделирования процессов управления объектами | + | + | + | + |
| ПК-11 | Знает: основные программные средства реализации оптимизационных процессов, тенденции использования математических методов в управлении | + | + | + | + |
| ПК-11 | Умеет: применять современные математические пакеты программ для математического описания, моделирования и анализа сигналов и систем | + | + | + | + |
| ПК-11 | Имеет практический опыт: применения математических методов для решения | + | + | + | + |

Типовые контрольные задания по каждому мероприятию находятся в приложениях.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

Печатная учебно-методическая документация

а) основная литература:

1. Корилов, А. М. Теория систем и системный анализ [Текст] : учебное пособие / А. М. Корилов, С. Н. Павлов. - М. : Инфра-м, 2017
2. Волкова, В. Н. Теория систем : учебное пособие / В. Н. Волкова, А. А. Денисов. - М. : Высшая школа, 2006. - 511 с.
3. Войнов, И. В. Теория автоматического управления. Нелинейные системы : учебное пособие / И. В. Войнов, С. С. Голощапов, Г. Е. Стародубцев. - Челябинск : Издательский центр ЮУрГУ, 2010. - 39 с. - Режим доступа : lib.susu.ac.ru/ftd?base=SUSU_METHOD&key=000437127
4. Войнов, И. В. Теория автоматического управления [Текст] : учебное пособие / Войнов И. В. , Голощапов С. С. , Стародубцев Г. Е. - Челябинск : Юургу, 2009. - 96 с. + электрон. текстовые дан.

б) дополнительная литература:

1. Математические основы теории автоматического управления : учебное пособие : В 3-х томах. Том 1 / В.А.Иванов, В.С.Медведев, Б.К.Чемоданов, А.С.Ющенко ; под ред. Б.К.Чемоданова. - 3-е изд., перераб. и доп. - М.: Издательство МГТУ им. Н.Э.Баумана , 2006. - 552 с.: ил.
2. Коршунов, Ю. М. Математические основы кибернетики : учебное пособие для вузов / Ю. М. Коршунов. - М. : Энергоатомиздат, 1987. - 496 с. : ИЛ.

в) отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке:

Не предусмотрены

г) методические указания для студентов по освоению дисциплины:

1. Методическое пособие. А.В. Ушаков, В.В. Хабалов, Н.А. Дударенко. Математические основы теории систем: элементы теории и практикум. ИТМО Санкт-Петербург 2010.

из них: учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студента:

1. Методическое пособие. А.В. Ушаков, В.В. Хабалов, Н.А. Дударенко. Математические основы теории систем: элементы теории и практикум. ИТМО Санкт-Петербург 2010.

Электронная учебно-методическая документация

| № | Вид литературы | Наименование ресурса в электронной форме | Библиографическое описание |
|---|----------------|--|---|
| 1 | Дополнительная | eLIBRARY.RU | [Доступ к полному тексту открыт] ПРЕОБРАЗОВАНИЕ И |

| | | |
|------------|--|--|
| литература | | ИССЛЕДОВАНИЕ МАТЕМАТИЧЕСКИХ МОДЕЛЕЙ ДИНАМИЧЕСКИХ СИСТЕМ Мануйлов Ю.С., Новиков Е.А. учебное пособие / под общей редакцией Ю.С. Мануйлова. Санкт-Петербург, 2011. http://elibrary.ru/ |
|------------|--|--|

Перечень используемого программного обеспечения:

1. Microsoft-Windows(бессрочно)
2. Math Works-MATLAB, Simulink 2013b(бессрочно)
3. -Maple 13(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 |
|---------------------------------|--------|--|
| Лекции | | Интерактивная доска |
| Практические занятия и семинары | | Компьютерный класс. |
| Лабораторные занятия | | Лабораторный комплекс "Инерциальные навигационные системы (в кардановом подвесе)" |
| Практические занятия и семинары | | Компьютерный класс |