

| | |
|---|--|
| Код та назва дисципліни | 3-173-1 Оптимальні системи керування рухом КЛА |
| Рекомендується для галузі знань (спеціальності, освітньої програми) | 17 Електроніка та телекомунікації, 173 Авіоніка |
| Кафедра | Систем автоматизованого управління |
| П.І.П. НПП (за можливості) | Лабуткіна Т. В., доцент |
| Рівень ВО | Третій (освітньо-науковий) |
| Курс, семестр (в якому буде викладатись) | 1 |
| Мова викладання | Українська |
| Пререквізити (передумови вивчення дисципліни) ¹ | |
| Що буде вивчатися | Вивчення теоретичних основ створення оптимальних систем керування, наукових основ цих методів та сучасних тенденцій їх розвитку. Вивчення основних задач управління космічними апаратами (управління їх траєкторним рухом та кутовою орієнтацією) та методів оптимізації управління при вирішенні цих задач. |
| Чому це цікаво/треба вивчати | Засвоєння матеріалу курсу необхідно для роботи у проектних і дослідницьких установах, що вирішують науково-практичні задачі, пов'язані зі створенням передових зразків космічної техніки. |
| Чого можна навчитися (результати навчання) | Вивчити методи проектування оптимальних систем керування рухом ракетноносіїв і космічних літальних апаратів, ознайомитися із сучасною проблематикою та перспективними напрямками розвитку цих систем. |
| Як можна користуватися набутими знаннями і уміннями (компетенності) | Використовувати теоретичні знання та набуті практичні навички при проектуванні, дослідженні та розвитку оптимальних систем керування рухом літальних апаратів, застосовувати їх у комплексних задачах створення космічної техніки. |
| Інформаційне забезпечення | Робоча програма, комплекс комп'ютерних презентацій лекційного матеріалу, конспект лекцій, комп'ютерний клас для практичних занять. |
| Види навчальних занять (лекції, практичні, семінарські, лабораторні заняття тощо) | Лекції, практичні заняття |
| Вид семестрового контролю | Диференційний залік |
| Максимальна кількість здобувачів ² | 7 |
| Мінімальна кількість здобувачів (тільки для мовних дисциплін) | |