

Документ подписан простой электронной подписью  
 Информация о владельце:  
 ФИО: Попов Анатолий Николаевич  
 Должность: директор  
 Дата подписания: 18.05.2021 09:30:55  
 Уникальный программный ключ:  
 1e0c38dcc0aee73cee1e5c09c1d5873fc7497bc8

## Аннотация рабочей программы дисциплины Б1.В.05

### Автоматика и телемеханика на перегонах

**Направление подготовки: 23.05.05 СИСТЕМЫ ОБЕСПЕЧЕНИЯ ДВИЖЕНИЯ Поездов**

**Профиль: Автоматика и телемеханика на железнодорожном транспорте**

Объем дисциплины: 9 ЗЕТ

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)	
1.1	Целью изучения дисциплины является подготовка студентов к освоению и изучению устройств и систем автоматики и телемеханики на железнодорожном транспорте и их реализации на примере конкретных устройств, в объеме достаточном для успешного освоения дисциплины.
1.2	Задачами изучения дисциплины являются формирование: знаний: - теоретических основ систем автоматики, телемеханики; телемеханические системы контроля и управления; основных характеристик элементов автоматики и телемеханики в системе обеспечения безопасности движения поездов умений: - использовать на практике знания о способах проектирования, монтажа и обслуживания станционных систем железнодорожной автоматики и телемеханики; оценивать эксплуатационные показатели и технические характеристики устройств автоматики и телемеханики; осуществлять выбор типа устройств для конкретного применения, производить испытания и пуско-наладочные работы этих систем; производить модернизацию действующих устройств навыков: - расчета технических параметров устройств автоматики и телемеханики; измерения и контроля технических параметров; организации производственной деятельности в дистанциях сигнализации, централизации и блокировки; диагностики, поиска и устранения отказов станционных устройств автоматики и телемеханики.
1.3	При наличии обучающихся из числа лиц с ограниченными возможностями здоровья, которым необходим особый порядок освоения дисциплины (модуля), по их желанию разрабатывается адаптированная к ограничениям их здоровья рабочая программа дисциплины (модуля).

2. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)	
<b>ПКС-1:</b> Способен выполнять работы на производственном участке железнодорожной автоматики и телемеханики по эксплуатации, техническому обслуживанию, ремонту и модернизации устройств и систем ЖАТ. Способен осуществлять анализ и контроль качества и безопасности технологических процессов эксплуатации, техническому обслуживанию, ремонту и модернизации устройств и систем ЖАТ. Способен использовать нормативно-технические документы и технические средства для диагностики технического состояния систем ЖАТ; выполнять технологические операции по автоматизации управления движением поездов	
Код и наименование индикатора достижения компетенции	
ПКС-1.1	Применяет в производственной деятельности нормативные документы по качеству и безопасности технологических процессов, руководствуется требованиями по безопасности движения поездов; методы обеспечения безопасности и безотказности систем железнодорожной автоматики и телемеханики, в том числе микропроцессорных систем;
ПКС-1.2	Получает и анализирует технические данные, показатели и результаты работы устройств и систем автоматики и телемеханики железнодорожного транспорта, обобщает и систематизирует их, проводит необходимые расчеты;
ПКС-1.3	Применяет принципы и методы диагностирования (визуальный осмотр и проверка работоспособности устройства с помощью измерительной аппаратуры) технического состояния устройств и систем автоматики и телемеханики железнодорожного транспорта знает принципы действия приборов диагностики и методы работы с ними;

ПКС-1.4	Анализирует виды, причины возникновения и способы устранения неисправностей в системах автоматики и телемеханики железнодорожного транспорта, применяет современные методы и способы обнаружения неисправностей при эксплуатации, определения качества проведения технического обслуживания, а также методы расчета показателей качества систем ЖАТ;
ПКС-1.5	Знает об устройстве и принципах действия узлов и элементов каналообразующих устройств автоматики и телемеханики. Использует принципы построения каналообразующих устройств и способы настройки их элементов; навыки обслуживания и проектирования каналообразующих устройств с использованием вычислительной техники;
ПКС-1.6	Демонстрирует готовность настраивать, регулировать и налаживать аппаратуру, конструировать отдельные элементы и узлы устройств железнодорожной автоматики и телемеханики используя положения теории автоматического управления, теории электротехники и электрических цепей, электронных, дискретных и микропроцессорных устройств и информационных систем;
ПКС-1.7	Знает и применяет методы анализа работы перегонных и станционных систем железнодорожной автоматики и телемеханики, а также систем диспетчерской централизации в зависимости от интенсивности поездной и маневровой работы, в том числе при неисправностях оборудования;
ПКС-1.8	Демонстрирует знание основ организации управления перевозочным процессом, организации и роли устройств железнодорожной автоматики и телемеханики в обеспечении безопасности движения поездов, пропускной способности перегонов и станций, в перерабатывающей способности сортировочных горок, эксплуатационно-технических требований к системам железнодорожной автоматики, методов повышения пропускной и провозной способности железных дорог;
ПКС-1.9	Разрабатывает мероприятия по обеспечению заданного уровня надежности функционирования устройств железнодорожной автоматики и телемеханики для обеспечения требуемого уровня безопасности движения поездов при заданной пропускной способности железнодорожных участков и станций

#### 4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	В форме ПП
	<b>Раздел 1. Эксплуатационные основы ж.д. автоматики и телемеханики</b>			
1.1	Эксплуатационные основы ж.д. автоматики и телемеханики /Лк/	7	4	0
1.2	Расчет пропускной способности перегонов /Пр/	7	2	0
	<b>Раздел 2. Классификация систем интервального движения поездов. Системы сигнализации на перегонах</b>			
2.1	Классификация систем интервального движения поездов. Системы сигнализации на перегонах /Лк/	7	4	0
	<b>Раздел 3. Принципы построения односторонних систем автоблокировки постоянного тока</b>			
3.1	Принципы построения односторонних систем автоблокировки постоянного тока /Лк/	7	6	0
3.2	Исследование способов контроля участков пути при АБ постоянного тока /Лб/	7	4	0
3.3	Организация линейных цепей /Пр/	7	4	0
3.4	Кодирование рельсовых цепей кодами АЛСН /Пр/	7	4	0
	<b>Раздел 4. Организация двухсторонних систем проводной АБ</b>			
4.1	Организация двухсторонних систем проводной АБ /Лк/	7	6	0
4.2	Исследование двухсторонней АБ постоянного тока /Лб/	7	4	0
4.3	Исследование линейных устройств двухсторонней АБ /Лб/	7	4	0
4.4	Кодирование рельсовых цепей при АБ с двухсторонним движением /Пр/	7	4	0
	<b>Раздел 5. Увязка АБ постоянного тока с электрической централизацией</b>			
5.1	Увязка АБ постоянного тока с электрической централизацией /Лк/	7	6	0
5.2	Исследование схем управления предупредительным светофорам АБ /Лб/	7	6	0
5.3	Кодирование участков удаления и приближения при двухсторонней АБ постоянного тока /Пр/	7	2	0
	<b>Раздел 6. Двухсторонняя числовая кодовая АБ</b>			

6.1	Двухсторонняя числовая кодовая АБ /Лк/	7	6	0
6.2	Способы управления светофорами в системах кодовой АБ /Пр/	7	2	0
<b>Раздел 7. Увязка кодовой АБ с ЭЦ</b>				
7.1	Увязка кодовой АБ с ЭЦ /Лк/	7	4	0
7.2	Исследование схем извещения о приближении и удалении поездов /ЛБ/	8	4	0
7.3	Исследование схем кодирования рельсовых цепей участков приближения и удаления /ЛБ/	8	6	0
<b>Раздел 8. Схемы изменения направления движения</b>				
8.1	Схемы изменения направления движения /Лк/	8	8	0
8.2	Составление режимов работы схем изменения направления движения /Пр/	8	4	0
8.3	Исследование схем изменений направления движения поездов /ЛБ/	8	6	0
<b>Раздел 9. Принципы построения устройств переездной автоматики</b>				
9.1	Принципы построения устройств переездной автоматики /Лк/	8	8	0
9.2	Классификация переездов и переездных устройств /Пр/	8	4	0
9.3	Способы управления переездными устройствами /Пр/	8	4	0
9.4	Увязка переездных устройств с системами АБ /Пр/	8	4	0
<b>Раздел 10. Самостоятельная работа /Ср/</b>		7,8	166,25	0
<b>Контроль /К/</b>		8	33,65	0
<b>Зачет, КР, Экзамен /К/</b>		7,8	4,1	0