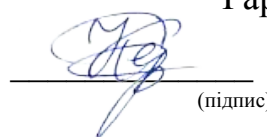


Міністерство освіти і науки України
Національний аерокосмічний університет
«Харківський авіаційний інститут»

Кафедра систем управління літальних апаратів (№ 301)

ЗАТВЕРДЖУЮ

Гарант освітньої програми



Костянтин ДЕРГАЧОВ

(підпис)

(ім'я та прізвище)

«28» серпня 2026 р.

СИЛАБУС ОBOB'ЯЗKОВОЇ
НАВЧАЛЬНОЇ ДИСЦИПЛІНИ

Системи управління літальними апаратами

(назва навчальної дисципліни)

Галузь знань: 17 «Електроніка, автоматизація та електронні комунікації»

(шифр і найменування галузі знань)

Спеціальність: 173 "Авіоніка"

(код і найменування спеціальності)

Освітня програма: «Системи автономної навігації та адаптивного управління літальних апаратів»

(найменування освітньої програми)

Форма навчання: денна

Рівень вищої освіти: перший (бакалаврський)

Вводиться в дію з «01» вересня 2026 р.

Харків 2026

Розробник: доцент каф. 301, PhD Дмитро СОКОЛ
(посада, науковий ступінь і вчене звання, ім'я та прізвище)

Силабус навчальної дисципліни розглянуто на засіданні кафедри (№ 301)
систем управління літальних апаратів
(назва кафедри)

Протокол № 1 від «27» серпня 2026 р.

Завідувач кафедри к.т.н., с.н.с.
(науковий ступінь і вчене звання)

Костянтин ДЕРГАЧОВ
(ім'я та прізвище)

Погоджено з представником здобувачів освіти:

здобувач групи 350

Тимофій ДЕРГАЧОВ
(ім'я та прізвище)

1. Загальна інформація про викладача



ПІБ: Сокол Дмитро Вадимович

Посада: доцент кафедри систем управління літальних апаратів (№ 301)

Науковий ступінь: PhD

Перелік дисциплін, які викладає:

- Системи управління літальними апаратами;
 - Основи побудови автономних навігаційних систем;
 - Проектування автономних навігаційних систем.
-

Напрями наукових досліджень:

- автоматичне управління;
 - раціональне управління;
 - модельно-орієнтоване проектування.
-

2. Опис навчальної дисципліни

Форма здобуття освіти	Денна, заочна
Семестр	7
Мова викладання	Українська
Тип дисципліни	Обов'язкова
Обсяг дисципліни: кредити ЄКТС/ кількість годин	<u>Семестр 7</u> <u>денна</u> : 3,5 кредитів ЄКТС / 105 годин (48 аудиторних, з яких: лекції – 16, лабораторні – 32; СРЗ – 57). <u>заочна</u> : 3,5 кредитів ЄКТС / 105 годин (16 аудиторних, з яких: лекції – 6, практичні – 10; СРЗ – 89)
Види навчальної діяльності	Лекції, лабораторні заняття, виконання розрахункової роботи, самостійна робота
Види контролю	Поточний контроль, модульний контроль, захист лабораторних робіт, захист розрахункової роботи, семестровий контроль – іспит
Пререквізити	Вища математика. Фізика. Електротехніка. Вступ до фаху. Основи метрології. Електроніка та основи схемотехніки. Теорія автоматичного управління. Інформаційно-вимірювальні пристрої авіоніки. Приводи систем авіоніки.

3. Мета та завдання навчальної дисципліни, перелік компетентностей та очікуваних результатів навчання

Мета: формування у здобувачів знань і умінь, необхідних для розробки систем управління літальними апаратами.

Завдання: надання здобувачам знань про теоретичні основи, принципи будови, особливості технічного виконання та характеристики систем управління літаками; закони та способи керування, алгоритми функціонування, типові структури та динамічні властивості і характеристики точності систем управління рухомими об'єктами, а також про методи їх технічної реалізації.

Компетентності, які набуваються:

Інтегральна компетентність: Здатність розв'язувати складні спеціалізовані задачі та практичні проблеми авіоніки та систем керування під час професійної діяльності та у процесі навчання, що передбачає застосування теорій та методів інженерії і характеризується комплексністю та невизначеністю умов.

Загальні компетентності (ЗК)

Після закінчення цієї програми здобувач освіти буде здатен:

ЗК 1. Здатність застосовувати знання у практичних ситуаціях.

ЗК 2. Здатність до пошуку, оброблення та аналізу інформації.

ЗК 3. Вміння виявляти, ставити та вирішувати проблеми.

ЗК 4. Знання та розуміння предметної області та розуміння професійної діяльності.

Фахові компетентності спеціальності (ФК)

Після закінчення цієї програми здобувач освіти буде здатен:

ФК 1. Здатність здійснювати професійну діяльність у сфері авіоніки автономно і відповідально, дотримуючись законодавчої та нормативно-правової бази, а також державних та міжнародних вимог.

ФК 2. Здатність використовувати основи електроніки, схемотехніки при розв'язанні практичних завдань авіоніки.

ФК 4. Здатність до аналізу та синтезу систем керування літальних апаратів.

ФК 5. Здатність розробляти авіоніку літальних апаратів та системи наземних комплексів із використанням інформаційних технологій.

ФК 6. Здатність математично описувати і моделювати фізичні процеси в системах керування літальних апаратів.

ФК 7. Здатність проектувати прилади та системи авіоніки із використанням автоматизованих систем.

Програмні результати навчання:

ПРН 1 Адаптуватися до змін технологій професійної діяльності, прогнозувати їх вплив на кінцевий результат.

ПРН 2 Автономно отримувати нові знання в своїй предметній та суміжних областях з різних джерел для ефективного розв'язання спеціалізованих задач професійної діяльності.

ПРН 3 Відповідально та кваліфіковано ставити та вирішувати задачі, пов'язані зі створенням приладів і систем авіоніки.

ПРН 4 Розуміти стан і перспективи розвитку предметної області.

ПРН 5 Організовувати власну професійну діяльність, обирати оптимальні методи та способи розв'язування складних спеціалізованих задач та практичних проблем у професійній діяльності.

ПРН 6 Критично осмислювати основні теорії, принципи, методи і поняття у професійній діяльності.

ПРН 11 Розробляти технічні вимоги до систем та пристроїв авіоніки; здійснювати проектування систем та пристроїв авіоніки з урахуванням вимог замовника та нормативно-технічної документації.

ПРН 14 Застосовувати сучасні інформаційні технології для забезпечення функціонування літальних апаратів та наземних комплексів.

ПРН 15 Розробляти математичні моделі літальних апаратів як об'єктів керування.

ПРН 16 Вміти описувати інформаційні процеси, пов'язані з авіонікою, аналізувати їх завадостійкість.

ПРН 17 Вміти створювати радіоелектронну апаратуру та прилади літальних апаратів і наземних комплексів із використанням систем автоматизованого проектування.

ПРН 18 Забезпечувати технологічність виготовлення систем авіоніки сучасними конструкторськими, в тому числі автоматизованими та експериментальними, засобами.

ПРН 19 Оцінювати технічні і економічні характеристики прийнятих рішень для забезпечення ефективності та високої якості розробок.

4. Зміст навчальної дисципліни

Змістовний модуль 1. Автопілоти та контури автоматичного управління

Тема 1. Автопілоти.

Стисла анотація.

Загальні відомості про принципи побудови, закони управління і реалізації автопілотів. Аналіз основних типів сучасних автопілотів, приклади їх побудови і функціонування. Принципи побудови, реалізація та дія автопілотів Сперрі та Гендерсона.

Тема лекції:

Загальні відомості про принципи побудови, закони управління і реалізації автопілотів. Автопілоти Сперрі та Гендерсона.

Самостійна робота здобувачів освіти:

Опрацювання матеріалу згідно теми, формування питань до викладача.

Тема 2. Автоматичне та директорне управління рухом центра мас літака.

Стисла анотація.

Визначення. Траєкторний контур. Вирішення навігаційних завдань. Керування швидкістю польоту та активного управління літака в цілому.

Тема лекції:

Автоматичне та директорне управління рухом центра мас літака.

Теми лабораторних занять:

1. Дослідження поздовжнього короткоперіодичного руху літака при використанні стенду Т-10.

2. Дослідження бокового руху літака при використанні стенду Т-10.

Самостійна робота здобувачів освіти:

Опрацювання матеріалу згідно теми, формування питань до викладача, підготовка до захисту лабораторних робіт.

Тема 3. Контури автоматичного управління швидкістю польоту.

Стисла анотація.

Вимоги та режими польоту для забезпечення кращого аеродинамічного обтікання та роботи двигунів.

Тема лекції:

Контури автоматичного управління швидкістю польоту.

Самостійна робота здобувачів освіти:

Опрацювання матеріалу згідно теми, формування питань до викладача.

Модульний контроль. Модульна робота 1.

Змістовний модуль 2. Безпілотні літальні апарати.

Тема 4. Авіоніка.

Стисла анотація.

Визначення. Історія розвитку безпілотних літальних апаратів. Склад, призначення і короткі характеристики основних вузлів і елементів авіоніки сучасного літака.

Тема лекції:

Авіоніка.

Теми лабораторних занять:

1. Моделювання лінійної моделі літака та дослідження характеристик автопілота для руху за креном (координований розворот).

2. Моделювання лінійної моделі літака та дослідження характеристик автопілота для руху по курсу (плоский розворот).

Самостійна робота здобувачів освіти:

Опрацювання матеріалу згідно теми, формування питань до викладача, підготовка до захисту лабораторних робіт.

Тема 5. Пілотажно-навігаційний комплекс.

Стисла анотація.

Визначення. Склад, призначення і короткі характеристики основних вузлів і елементів пілотажно-навігаційного комплексу.

Тема лекції:

Пілотажно-навігаційний комплекс.

Самостійна робота здобувачів освіти:

Опрацювання матеріалу згідно теми, формування питань до викладача.

Тема 6. Мікросистемна авіоніка.

Стисла анотація.

Аналіз сучасного стану, характеристики і перспективи розвитку мікросистемної авіоніки.

Тема лекції:

Мікросистемна авіоніка.

Тема лабораторного заняття:

Моделювання лінійної моделі літака та дослідження характеристик автопілота для поздовжнього короткоперіодичного руху.

Самостійна робота здобувачів освіти:

Опрацювання матеріалу згідно теми, формування питань до викладача, підготовка до захисту лабораторної роботи.

Тема 7. Бортові системи БПЛА.

Стисла анотація.

Визначення, склад і призначення окремих елементів. Комплексування системи. Взаємозв'язок і спільне функціонування складових бортових систем.

Тема лекції:

Бортові системи БПЛА.

Самостійна робота здобувачів освіти:

Опрацювання матеріалу згідно теми, формування питань до викладача.

Тема 8. Стійкість і керованість БПЛА.*Стисла анотація.*

Аналіз основних чинників, що впливають на стійкість і керованість.
 Методи підвищення стійкості і керованості.

Тема лекції:

Стійкість і керованість БПЛА.

Тема лабораторного заняття:

Моделювання лінійної моделі літака та дослідження характеристик автопілота для поздовжнього та бокового рухів.

Самостійна робота здобувачів освіти:

Опрацювання матеріалу згідно теми, формування питань до викладача, підготовка до захисту лабораторної роботи.

Модульний контроль. Модульна робота 2.**5. Індивідуальні завдання**

Виконання розрахункової роботи на тему «Ідентифікація лінійної моделі літака і дослідження характеристик бічного руху літального апарата».

6. Методи навчання

Словесні: пояснення, навчальна дискусія.

Наочні: презентації.

Практичні: виконання лабораторних та розрахункової робіт та індивідуальні консультації.

7. Методи контролю

Поточний контроль – усне опитування, звіти з лабораторних та розрахункової робіт та їх захист.

Підсумковий (семестровий) контроль – іспит.

8. Критерії оцінювання та розподіл балів, які отримують здобувачі

8.1. Розподіл балів, які отримують здобувачі (кількісні критерії оцінювання)

Складові навчальної роботи	Бали за одне заняття (завдання)	Кількість занять (завдань)	Сумарна кількість балів
Змістовний модуль 1			
Робота на лекціях	0...2	3	0...6
Виконання і захист лабораторних робіт	0...10	2	0...20
Модульний контроль	0...2	1	0...2

Змістовний модуль 2			
Робота на лекціях	0...2	5	0...10
Виконання і захист лабораторних робіт	0...10	4	0...40
Модульний контроль	0...2	1	0...2
Виконання та захист РР	0...20	1	0...20
Усього за семестр		0...100	

8.2. Якісні критерії оцінювання

Необхідний обсяг знань для одержання позитивної оцінки:

Загальні тактико-технічні вимоги до систем управління ЛА (СУЛА). Основи теорії, принципи побудови і функціонування, особливості структурно-схемної реалізації і характеристики складових частин СУЛА. Завдання, що вирішуються СУЛА, і їх вплив на стійкість і керованість літаків. Аналізувати закони і алгоритми управління літаками. Досліджувати і аналізувати динамічні характеристики СУЛА. Використовувати технічну реалізацію законів і алгоритмів функціонування систем управління з застосуванням теорії систем управління літальними апаратами і перспективи їх розвитку.

8.3 Критерії оцінювання роботи здобувача протягом семестру

Задовільно (60-74). Здобувач слабо володіє теоретичним матеріалом, має мінімум знань та умінь, допускає помилки у вирішенні практичних завдань. Захистив всі лабораторні роботи та виконав усі модульні завдання, має невпевнені практичні навички роботи з інструментами щодо дисципліни. Зменшення кількості балів в межах оцінки можливе за неточні та неповні відповіді на теоретичні та практичні запитання.

Добре (75-89). Здобувач має достатньо глибокі знання з теоретичної частини дисципліни. Захистив всі лабораторні роботи та індивідуальне завдання, виконав усі модульні завдання з оцінкою «добре», має практичні навички роботи з пристроями стосовно дисципліни. Правильно розв'язує практичні завдання, його відповіді не є чіткими. Зменшення кількості балів в межах оцінки можливе при неповних відповідях на теоретичні або практичні запитання.

Відмінно (90-100). Здобувач твердо знає: базові поняття і принципи, що відносяться до дисципліни «Системи управління літальними апаратами». Захистив всі лабораторні роботи та індивідуальне завдання, виконав усі модульні завдання з оцінкою «відмінно», має тверді практичні навички роботи з пристроями стосовно дисципліни. Вільно користується навчальною та науково-технічною літературою з питань дисципліни. Вміє логічно і чітко скласти свою відповідь, розв'язати лабораторне завдання. Зменшення кількості балів в межах оцінки можливе при неточних формулюваннях у відповідях на додаткові запитання, які були поставлені перед ним.

Шкала оцінювання: бальна і традиційна

Сума балів	Оцінка за традиційною шкалою	
	Іспит, диференційований залік	Залік
90 – 100	Відмінно	Зараховано
75 – 89	Добре	
60 – 74	Задовільно	
0 – 59	Незадовільно	Не зараховано

9. Політика навчального курсу

Відвідування занять. Відпрацювання пропущених занять відбувається відповідно до розкладу консультацій, за попереднім погодженням з викладачем

Дотримання вимог академічної доброчесності здобувачами освіти під час вивчення навчальної дисципліни. Під час вивчення навчальної дисципліни здобувачі освіти мають дотримуватися загальноприйнятих морально-етичних норм і правил поведінки, вимог академічної доброчесності, передбачених Кодексом академічної доброчесності та забезпечення її дотримання Національного аерокосмічного університету «Харківський авіаційний інститут». Очікується, що роботи здобувачів освіти будуть їх оригінальними дослідженнями або міркуваннями. Відсутність посилань на використані джерела, фабрикування джерел, списування, втручання в роботу інших здобувачів освіти становлять, але не обмежують, приклади можливої академічної недоброчесності. Виявлення ознак академічної недоброчесності в письмовій роботі здобувача освіти є підставою для її незарахування викладачем незалежно від масштабів плагіату чи обману.

Вирішення конфліктів. Порядок і процедури врегулювання конфліктів, пов'язаних із корупційними діями, зіткненням інтересів, різними формами дискримінації, сексуальними домаганнями, міжособистісними стосунками та іншими ситуаціями, що можуть виникнути під час навчання, а також правила етичної поведінки регламентуються Кодексом етики в Національному аерокосмічному університеті «Харківський авіаційний інститут».

10. Методичне забезпечення

1. Немшилов Ю. О. Моделі систем управління літальними апаратами та методи експериментальних досліджень [Текст]: Навч. посіб. / Ю. О. Немшилов. - Харків : Нац. аерокосм. ун-т ім. М.Є. Жуковського "ХАІ", 2019. - 160 с.
2. Посилання на НМКД дисципліни у системі дистанційного навчання Mentor: <https://mentor.khai.edu/course/view.php?id=3041>

11. Рекомендована література

Базова

1. Dergachov K., Kulik A. Rational Adaptation of Control Systems for the Autonomous Aircraft Motion //Handbook of Research on Artificial Intelligence Applications in the Aviation and Aerospace Industries. – IGI Global, 2020. – С. 36-65.
2. Pavithra, A.C., Archana, N.V. (2022). Hybrid Control Design Techniques for Aircraft Yaw and Roll Control System. In: Raj, J.S., Shi, Y., Pelusi, D., Balas, V.E. (eds) Intelligent Sustainable Systems. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 458. Springer, Singapore. https://doi.org/10.1007/978-981-19-2894-9_34
3. Sushchenko, O., Bezkorovainyi, Y. (2023). Design of Robust Aircraft Control System. In: Ostroumov, I., Zaliskyi, M. (eds) Proceedings of the International Workshop on Advances in Civil Aviation Systems Development. ACASD 2023. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 736. Springer, Cham. https://doi.org/10.1007/978-3-031-38082-2_2
4. Dolgov, O.S. (2025). Aircraft Control System Design. In: Pogosyan, M.A. (eds) Aircraft Design. Springer Aerospace Technology. Springer, Singapore. https://doi.org/10.1007/978-981-96-4599-2_20
5. Грібов В. М, Марінченко Г. Є., Стрельников В. П., Кожохіна О. В. Надійність систем авіоніки. Підручник. – К.: Альянт, 2021. – 264 с.
6. Бойко С. М., Коваль І. М., Романенко В. Г. Modern aspects of helicopters modernization. Monograph. – Warsaw: iSainsce Sp. z.o.o., 2020. -121p.

Допоміжна

1. Моделювання процесу стабілізації та керованості безпілотного квадрокоптера у польоті / Б. Благітко, І. Заячук, Л. Кіт, Ю. Мочульський // Фізико-математичне моделювання та інформаційні технології: наук. зб. / Центр мат. моделювання ін-ту приклад. пробл. механіки і математики ім. Я. С. Підстригача НАН України. – К., 2013. – Вип. 18. – С. 21-31.
2. Паршин, А. П. Моделювання відмовостійкого каналу орієнтації безплатформової навігаційної системи в середовищі MATLAB SIMULINK / А. П. Паршин // Вісник НТУ «ХПІ». Серія: «Інформатика і моделювання» - Харків: НТУ «ХПІ». - 2020, № 3 – С. 30-39.
3. Шен, К.; Юе, К.; Го, Ч.Х.; Ванг, Д. Проектування активної відмовостійкої системи керування для маневрів положення космічного корабля з насиченням приводу та несправностями. Пром Електрон. 2019, 66, 3763–3772.
4. З. Пінг, Т. Ван, Ю. Хуан, Х. Ван, Дж.-Г. Лу та Ю. Лі. Внутрішня модель управління сервосистемою позиціонування PMSM: теорія та експериментальні результати. Транзакції IEEE з промислової інформатики, т. 16, вип. 4, стор. 2202–2211, квітень 2020 р.

5. Ф. Доносо, А. Мора, Р. Карденас, А. Ангуло, Д. Саес, М. Рівера. Оптимізація ефективності системи управління за допомогою модифікований алгоритму. Транзакції IEEE щодо електрифікації транспорту, стор. 1098–1103, 2020 р.
6. А. Кисельов, Г. Катюжно, А. Кузнєцов. Виявлення несправностей на основі сигналу та метод керування допуском датчика струму для PMSM Драйв. IEEE Trans. Пром Електрон. 2018, 65, 9646–9657.
7. Ван, Г.; Хао, Х.; Чжао, Н.; Чжан, Г.; Сюй, Д. Стратегія відмовостійкого управління датчиком струму для приводів PMSM без кодувальника. IEEE Трансп. Електрифікація. 2020, 6, 679–689.

12. Інформаційні ресурси

1. Сайт кафедри: k301.khai.edu