

6. Thiết kế hệ thống liên tục	2	5	
7. Khảo sát một số ứng dụng của MATLAB trong điều khiển tự động	2	5	

6. Đánh giá:

- ❖ Tiêu chuẩn đánh giá sinh viên
 - Điểm quá trình: 50% (theo quy định hiện hành)
 - Kiểm tra trên lớp: 50%
 - Điểm kết thúc: 50% (Thi tự luận)
- ❖ Nội dung đánh giá cuối môn học
 - Cơ sở toán học trong điều khiển tự động.
 - Khảo sát tính ổn định của hệ thống.
 - Đánh giá chất lượng của hệ thống.
 - Thiết kế hệ thống.

7. Tài liệu học tập

- ❖ Sách, giáo trình chính:
 - **Giáo trình cơ sở điều khiển tự động** – Đặng Hữu Phúc, Đại học Trà Vinh, Lưu hành nội bộ, 2014.
- ❖ Sách tham khảo:
 - Lý thuyết điều khiển tự động – Nguyễn Phương Hà, Huỳnh Thái Hoàng – NXB ĐHQG TP. HCM, 2006.
 - Bài tập Điều khiển tự động – Nguyễn Phương Hà – NXB Khoa Học Kỹ Thuật
 - Lý thuyết điều khiển tuyến tính, Nguyễn Doãn Phước, nhà xuất bản khoa học và kỹ thuật, 2006.
 - Automatic Control Systems, Benjamin C. Kuo, Prentice - Hall International Editions, Seventh Edition 1995.
 - Modern Control Engineering, Katsuhiko Ogata, Prentice-Hall, 1990.

Trà Vinh, ngày tháng năm 2015

Bộ môn Cơ khí – Động lực

Đã ký

Giảng viên biên soạn

Đã ký

Đặng Hữu Phúc

Giảng viên phản biện

Đã ký

Dương Minh Hùng