

Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Клочков Юрий Сергеевич
Должность: и.о. ректора
Дата подписания: 08.04.2024 11:48:43
Уникальный программный ключ:
4e7c4ea90328ec8e65c5d8038549a2598b74408d9

Аннотация рабочей программы учебной дисциплины
Кинематика и динамика мехатронных систем

**основной профессиональной образовательной программы по направлению
подготовки 15.03.06 Мехатроника и робототехника**

Направленность (профиль): Робототехника и гибкие производственные модули

1. Цель изучения дисциплины

Цель освоения дисциплины - формирование у обучающихся углубленной теоретической подготовки в области конструирования мехатронных систем и способностей к расчету и конструированию исполнительных механизмов и подвижных элементов мехатронных систем.

2. Место дисциплины в структуре основной профессиональной образовательной программы:

Дисциплина «Кинематика и динамика мехатронных систем» относится к дисциплинам части учебного плана по направлению 15.03.06 Мехатроника и робототехника, формируемых участниками образовательных отношений,

Необходимыми условиями для освоения дисциплины являются:

- знание физико-математического аппарата, необходимого для описания мехатронных систем;
- знание основ кинематики и динамики механизмов;
- умение работать с научно-технической и учебно-методической литературой, информационно-поисковыми системами;
- владение навыками работы с программным обеспечением, применяемым в области средств автоматизации.

Дисциплина является одним из элементов, необходимых обучающемуся для подготовки дипломных проектов и решения задач в профессиональной деятельности.

3. Результаты освоения дисциплины: формируемые компетенции и индикаторы их достижения

Таблица 3.1

Код и наименование компетенции	Код и наименование индикаторов достижения компетенции	Код и наименование результата обучения по дисциплине
ПКС-4. Способен осуществлять разработку гибких производственных систем	ПКС-4.2. Разрабатывает исполнительные устройства гибких производственных систем	Знать: основные виды исполнительных устройств, систем их защиты, контроля и сигнализации применяемые в ГПС (31)
		Уметь: разрабатывать исполнительные устройства, системы их защиты, контроля и сигнализации в ГПС (У1)
		Владеть: навыками работы с основными видами исполнительных устройств, систем их защиты, контроля и сигнализации (В1)

4. Общая трудоемкость дисциплины
составляет 3 зачетные единицы, 108 часов

5. Форма промежуточной аттестации
очная форма обучения: экзамен – 7 семестр
**ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН
ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ**

Сертификат: 008E624DF98BC2E90078B97FC72BE94C3F
Владелец: Ефремова Вероника Васильевна
Действителен: с 11.08.2023 до 03.11.2024

Лист согласования

Внутренний документ "Кинематика и динамика мехатронных систем_2023_15.03.06_РГМб"

Документ подготовил: Сайфутдинова Альбина Раисовна

Документ подписал:

Серийный номер ЭП	Должность	ФИО	ИО	Результат
	Старший преподаватель, не имеющий ученой степени (средний уровень)	Золотухин Иван Сергеевич		Согласовано
	Ведущий специалист		Кубасова Светлана Викторовна	Согласовано