

<b>Направление -15.03.06 - Мехатроника и робототехника, кафедра СМ7</b>	
<b>Профиль - Управление робототехническими системами</b>	
<b>ДИСЦИПЛИНЫ</b>	
1	Математический анализ
2	Аналитическая геометрия
3	Интегралы и дифференциальные уравнения
4	Линейная алгебра и функции нескольких переменных
5	Информатика
6	Физика
7	Теоретическая механика
8	Экология
9	Начертательная геометрия
10	Инженерная графика
11	Кратные интегралы, ряды и ТФКП
12	Сопротивление материалов
13	Метрология, стандартизация и сертификация
14	Электронные устройства мехатронных и робототехнических систем
15	Материаловедение
16	Технология автоматизированного приборостроения и машиностроения
17	Электрические исполнительные системы РТК
18	Дискретная математика, ч.1
19	Электротехника
20	Компьютерная графика
21	Управление в технических системах
22	Управление в технических системах. Курсовая работа
23	Гидропневмопривод РТС
24	Проектирование и конструирование роботов
25	Проектирование и конструирование роботов. Курсовой проект
26	Введение в профильную подготовку
27	Основы конструирования деталей и узлов машин
28	Основы конструирования деталей и узлов машин. Курсовой проект
29	Промышленная и сервисная робототехника
30	Теория механизмов и машин
31	Теория механизмов и машин. Курсовая работа
32	Русский язык и культура речи
33	Микропроцессорные устройства управления, ч.1
34	Управление роботами
35	Моделирование и исследование РТС
36	Информационные устройства робототехнических систем, ч.1
37	Проектирование электромеханических следящих приводов робототехнических систем
<b>ДИСЦИПЛИНЫ ПО ВЫБОРУ СТУДЕНТА</b>	
1	<b><i>Дисциплина по выбору студента 1</i></b>
	Электронная и микропроцессорная техника
	Электронные устройства робототехнических систем
2	<b><i>Дисциплина по выбору студента 2</i></b>
	Вариационное исчисление
	Информационные технологии

3	<b>Дисциплина по выбору студента 3</b>
	Высокоточный электропривод роботов
	Эргономика РТС
4	<b>Дисциплина по выбору студента 4</b>
	Информационные устройства робототехнических систем, ч.2
	Дополнительные главы теории вероятности и математической статистики
5	<b>Дисциплина по выбору студента 5</b>
	Нечеткая логика и нейросети
	Аналоговые устройства РТС
6	<b>Дисциплина по выбору студента 6</b>
	Микропроцессорные устройства управления, ч.2
	Вычислительные машины системы и сети
7	<b>Дисциплина по выбору студента 7</b>
	Дискретная математика, ч.2
	CAD- системы
8	<b>Дисциплина по выбору студента 8</b>
	Основы искусственного интеллекта
	Языки и алгоритмы искусственного интеллекта
9	<b>Дисциплина по выбору студента 9</b>
	Аппаратные средства локальных вычислительных систем
	Аппаратные средства распределенных РТС
	<b>ПРАКТИКИ И ПРАКТИКУМЫ</b>
1	Лабораторно-вычислительный практикум
2	Преддипломная практика
	<b>ВЫПОЛНЕНИЕ КВАЛИФИКАЦИОННОЙ РАБОТЫ</b>
	Выпускная квалификационная работа
	<i>Продолжительность обучения 2,5-3 года</i>