

Направление -15.04.06 - Мехатроника и робототехника, кафедра СМ-7	
Магистерская программа - Управление робототехническими системами	
ДИСЦИПЛИНЫ	
1	Специальные разделы теории управления в мехатронике и робототехнике
2	Иностранный язык
3	Методология научного познания
4	Экономика и управление инновационными проектами
5	Интеллектуальные системы в мехатронике и робототехнике
6	Информационные системы и технологии в мехатронике и робототехнике
7	Теория оптимального управления в робототехнике и мехатронике
8	Управление роботами
9	Проектирование и конструирование машин и роботов
10	Управление робототехническими комплексами
11	Микропроцессорные устройства управления роботов
12	Программное обеспечение управляющих комплексов
13	Курсовой проект - Управление робототехническими комплексами
14	Моделирование и исследование РТС
15	Статистическая динамика РТС
16	Курсовой проект - Моделирование и исследование РТС
17	Нечеткая логика и нейросети
ДИСЦИПЛИНЫ ПО ВЫБОРУ СТУДЕНТА	
1	<i>Дисциплина по выбору студента 1</i>
	Программное обеспечение распределенных РТС
	Автоматизированное проектирование РТС
2	<i>Дисциплина по выбору студента 2</i>
	Правовое обеспечение деятельности в сфере информационных технологий
	Защита интеллектуальной собственности и правоведение
3	<i>Дисциплина по выбору студента 3</i>
	Автономные мобильные роботы
	Аналоговые устройства РТС
4	<i>Дисциплина по выбору студента 4</i>
	Динамическое управление роботами
	Аппаратные средства локальных вычислительных систем
5	<i>Дисциплина по выбору студента 5</i>
	Многоагентные информационные устройства
	Распределенные робототехнические системы (РТС)
6	<i>Дисциплина по выбору студента 5</i>
	Эргономика РТС
	Моделирование распределённых робототехнических систем
ПРАКТИКИ И ПРАКТИКУМЫ	
1	Научно-исследовательская работа
2	Педагогическая практика
3	Научно-исследовательская практика
4	Преддипломная практика
	Подготовка и защита ВКР на ГЭК
	<i>Продолжительность обучения 2 года</i>