МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования

"САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ АЭРОКОСМИЧЕСКОГО ПРИБОРОСТРОЕНИЯ"

Кафедра № 32

УТВЕРЖДАЮ Проректор по учебной деятельности

В. А. Матьяш

(инициалы, фамилия)

(подпись)

«23» июня 2021 г

ПРОГРАММА ГОСУДАРСТВЕННОЙ ИТОГОВОЙ АТТЕСТАЦИИ

Код направления подготовки/ специальности	15.04.06
Наименование направления подготовки/ специальности	Мехатроника и робототехника
Наименование направленности	Компьютерные технологии управления в мехатронике и робототехнике
Форма обучения	очная

Лист согласования программы

Программу составил (а)		
доц., к.т.н., доц.	ab	С.В. Соленый
(должность, уч. степень, звание)	(подпись, дата)	(инициалы, фамилия)
Программа одобрена на заседании к	афедры № 32	
«26» мая 2021 г, протокол № 10		
Заведующий кафедрой № 32	. 0	
	MAX	
1 1	100	A II D
проф., д.т.н., проф. (уч. степень, звание)	(подпись, дата)	А.Л. Ронжин (инициалы, фамилия)
(y i. etenenia, saanne)	(подпись, дага)	(minimalis, quiminis)
	_	
Руководитель направления 15.04.06	1	
	/1/18	
проф., д.т.н., проф.	149	А.Л. Ронжин
(должность, уч. степень, звание)	(подпись, дата)	(инициалы, фамилия)
OH DO 15 04 06/0	11)	
Ответственный за ОП ВО 15.04.06(0		
доц., к.т.н., доц.	4	С.В. Соленый
(должность, уч. степень, звание)	(подпись, дата)	(инициалы, фамилия)
Заместитель директора института №	2 no мотолиноской г обо	TO
Заместитель директора института лу	25 по методической рабо	
	100 V	
	Story	
доц., к.э.н., доц.	Jan U	Г.С. Армашова-Тельник

1. ЦЕЛИ, ЗАДАЧИ ГОСУДАРСТВЕННОЙ ИТОГОВОЙ АТТЕСТАЦИИ

- 1.1. Целью ГИА обучающихся по направлению подготовки 15.04.06 «Мехатроника и робототехника», направленности «Компьютерные технологии управления в мехатронике и робототехнике», является установление уровня подготовки обучающихся к выполнению профессиональных задач и соответствия его подготовки, требуемой по ОП квалификации: магистр.
 - 1.2. Задачами ГИА являются:
- 1.2.1. Проверка уровня сформированности компетенций, определенных $\Phi \Gamma OC$ ВО и ОП ГУАП, включающих в себя (компетенции, помеченные «*» выделены для контроля на $\Gamma Э$):

Таблица 1 – Перечень компетенций и индикаторов их достижения

Таблица 1 – Перечень ком Категория (группа)	Код и наименование	Код и наименование индикатора
компетенции	компетенции	достижения компетенции
Komietenijiii	компетенции	
Универсальные компетенции	*УК-1 Способен осуществлять критический анализ проблемных ситуаций на основе системного подхода, вырабатывать стратегию действий	УК-1.3.1 знать методы критического анализа и системного подхода; методики разработки стратегии действий для выявления и решения проблемных ситуаций УК-1.3.2 знать цифровые ресурсы, инструменты и сервисы для решения задач/проблем профессиональной деятельности УК-1.У.1 уметь искать нужные источники информации; воспринимать, анализировать, сохранять и передавать информацию с использованием цифровых средств; вырабатывать стратегию действий для решения проблемной ситуации УК-1.В.1 владеть навыками системного и критического мышления; методиками постановки цели, определения способов ее достижения УК-1.В.2 владеть навыками использования алгоритмов и цифровых средств, предназначенных для анализа информации и данных
Универсальные компетенции	*УК-2 Способен управлять проектом на всех этапах его жизненного цикла	УК-2.3.1 знать этапы жизненного цикла проекта; виды ресурсов и ограничений для решения проектных задач; необходимые для осуществления проектной деятельности правовые нормы и принципы управления проектами УК-2.3.2 знать цифровые инструменты, предназначенные для разработки проекта/решения задачи; методы и программные средства управления проектами УК-2.У.1 уметь определять целевые этапы, основные направления работ; объяснять цели и формулировать задачи,

		связанные с подготовкой и реализацией проекта УК-2.У.2 уметь выдвигать альтернативные варианты действий с целью выработки новых оптимальных алгоритмов действий по проекту УК-2.В.1 владеть навыками управления проектом на всех этапах его жизненного цикла УК-2.В.2 владеть навыками решения профессиональных задач в условиях цифровизации общества
Универсальные компетенции	*УК-3 Способен организовывать и руководить работой команды, вырабатывая командную стратегию для достижения поставленной цели	УК-3.3.1 знать методики формирования команды; методы эффективного руководства коллективом; основные теории лидерства и стили руководства УК-3.3.2 знать цифровые средства, предназначенные для взаимодействия с другими людьми и выполнения командной работы УК-3.У.1 уметь вырабатывать командную стратегию для достижения поставленной цели; использовать цифровые средства, предназначенные для организации командной работы УК-3.В.1 владеть навыками организации командной работы; разрешения конфликтов и противоречий при деловом общении на основе учета интересов всех сторон УК-3.В.2 владеть навыками использования цифровых средств, обеспечивающих удаленное взаимодействие членов команды
Универсальные компетенции	*УК-4 Способен применять современные коммуникативные технологии, в том числе на иностранном(ых) языке(ах), для академического и профессионального взаимодействия	УК-4.3.1 знать правила и закономерности личной и деловой устной и письменной коммуникации; современные коммуникативные технологии на русском и иностранном(ых) языке(ах) УК-4.3.2 знать современные технологии, обеспечивающие коммуникацию и кооперацию в цифровой среде УК-4.У.1 уметь применять на практике технологии коммуникации и кооперации для академического и профессионального взаимодействия, в том числе в цифровой среде, для достижения поставленных целей УК-4.В.1 владеть навыками межличностного делового общения на русском и иностранном(ых) языке(ах) с

Универсальные компетенции	*УК-5 Способен анализировать и учитывать разнообразие культур в процессе межкультурного взаимодействия	применением современных технологий и цифровых средств коммуникации УК-5.3.1 знать правила и технологии эффективного межкультурного взаимодействия УК-5.У.1 уметь взаимодействовать с представителями иных культур с соблюдением этических и межкультурных норм УК-5.В.1 владеть навыками межкультурного взаимодействия при выполнении профессиональных задач
Универсальные компетенции	*УК-6 Способен определять и реализовывать приоритеты собственной деятельности и способы ее совершенствования на основе самооценки	УК-6.3.1 знать основные принципы профессионального и личностного развития с учетом особенностей цифровой экономики и требований рынка труда; способы совершенствования своей деятельности на основе самооценки и образования УК-6.У.1 уметь определять и реализовывать приоритеты совершенствования собственной деятельности на основе самооценки, в том числе с использованием цифровых средств; решать задачи собственного личностного и профессионального развития УК-6.В.1 владеть навыками решения задач самоорганизации и собственного личностного и профессионального развития на основе самооценки, самоконтроля, в том числе с использованием цифровых средств
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-1 Способен применять естественнонаучные и общеинженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности	ОПК-1.3.1 знает основные понятия и законы естественных наук, методы математического анализа и моделирования ОПК-1.У.1 умеет использовать естественнонаучные и общеинженерные знания для разработки и анализа математических моделей, явлений, процессов и объектов при решении задач в профессиональной деятельности ОПК-1.В.1 владеет навыком проведения экспериментов по заданной методике и анализа их результатов
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-2 Способен применять основные методы, способы и средства получения, хранения,	ОПК-2.3.1 знает основные методы, способы и средства получения, хранения и переработки информации ОПК-2.У.1 умеет решать задачи профессиональной деятельности в области машиностроения на основе

	переработки информации в области машиностроения	информационной культуры с применением инфокоммуникационных технологий ОПК-2.В.1 владеет навыками применения стандартных программных средств, компьютером как средством управления информацией
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-3 Способен осуществлять профессиональную деятельность с учетом экономических, экологических, социальных и других ограничений на всех этапах жизненного уровня	ОПК-3.3.1 знает основы экономических, экологических, социальных и других ограничений при осуществлении профессиональной деятельности для проектируемых мехатронных и робототехнических систем ОПК-3.У.1 умеет разрабатывать проекты мехатронных и робототехнических систем с учетом экономических, экологических, социальных и других ограничений ОПК-3.В.1 владеет навыком разработки мехатронных и робототехнических систем, их отдельных модулей и подсистем с учетом экономических, экологических, социальных и других ограничений на всех этапах жизненного цикла
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-4 Способен использовать современные информационные технологии и программные средства при моделировании технологических процессов	ОПК-4.3.1 знает современные информационные технологии при моделировании технологических процессов, методы проектирования с помощью современной система автоматизированного проектирования, применение автоматизации систем проектирования в машиностроении ОПК-4.У.1 умеет выполнять и читать чертежи и другую конструкторскую документацию, проводить обоснованный выбор, использовать для решения типовых задач методы и средства геометрического моделирования, пользоваться инструментальными программными средствами интерактивных графических систем, актуальных для современного производства при решении задач профессиональной деятельности ОПК-4.В.1 владеет методами использования современных информационных технологий и программных средств, в том числе отечественного производства, при решении задач профессиональной деятельности

	*ОПК-5 Способен	ОПК-5.3.1 знает нормативно- техническую документацию, связанную
	разрабатывать нормативно-	с профессиональной деятельностью
Общепрофессиональные компетенции	техническую	ОПК-5.У.1 умеет разрабатывать
	документацию,	нормативно-техническую документацию
	связанную с	в области машиностроения
компетенции	профессиональной	ОПК-5.В.1 владеет навыком
	деятельностью с	согласования нормативно-технической
	учетом стандартов,	документации в области
	норм и правил	профессиональной деятельности
	пори и правил	ОПК-6.3.1 знает преимущества
		различных способов сбора, обработки и
	*ОПК-6 Способен	представления информации с учетом
	решать стандартные	современных требований к уровню
	задачи	защиты информации, приводит
	профессиональной	сравнительную характеристику
	деятельности на	ОПК-6.У.1 умеет использовать
Общепрофессиональные	основе	различные информационные и
компетенции	информационной и	коммуникационные технологии для
	библиографической	решения профессиональных задач
	культуры с	ОПК-6.В.1 владеет навыками
	применением	использования информационно-
	информационно-	коммуникационных технологий для
	коммуникационных	синтеза информации в среде
	технологий	электронных профессиональных
		продуктов
	*ОПК-7 Способен разрабатывать современные экологичные и безопасные методы рационального использования сырьевых и энергетических ресурсов в	ОПК-7.3.1 знает научно-технические
		разработки в области использования
		сырьевых и энергетических ресурсов в
		машиностроении
		ОПК-7.У.1 умеет разрабатывать
		мероприятия по повышению
		безопасности и экологичности
		производственной деятельности в
Общепрофессиональные		области машиностроения
компетенции		ОПК-7.В.1 владеет навыками
		применения способов рационального
		использования сырьевых,
		энергетических и других видов ресурсов,
	машиностроении	современных методов разработки
	матипостроснии	малоотходных, энергосберегающих и
		экологически чистых технологий,
	*ОПК-8 Способен оптимизировать	средств автоматизации технологических
		процессов и производств
		ОПК-8.3.1 знает методы, направленные
		на оптимизацию затрат, связанных с
	затраты на	обеспечением деятельности
Общепрофессиональные	обеспечение	производственных предприятий
компетенции	деятельности	ОПК-8.У.1 умеет организовать
	производственных	планирование и учет затрат в
	подразделений	соответствии с нормативными
1	_ · · · · · ·	документами, регламентирующими

	*ОПК-9 Способен разрабатывать и	деятельность предприятия ОПК-8.В.1 владеет навыками планирования и учета затрат в соответствии с нормативными документами, регламентирующими деятельность предприятия ОПК-9.3.1 знает методы организации и проведения экспериментов на действующих объектах и экспериментальных макетах ОПК-9.У.1 умеет разрабатывать и
Общепрофессиональные компетенции	осваивать новое технологическое оборудование	осваивать новое технологическое оборудование ОПК-9.В.1 владеет навыком планирования испытаний модулей и подсистем мехатронных и робототехнических систем
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-10 Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и экологической безопасность на рабочих местах	ОПК-10.3.1 знает нормы и правила промышленной, пожарной, экологической безопасности, электробезопасности и охраны труда ОПК-10.У.1 умеет разрабатывать план мероприятий, направленных на обеспечение требований промышленной производственной безопасности, предотвращение инцидентов, аварий, несчастных случаев ОПК-10.В.1 владеет навыками контроля и формирования аналитической отчетности по промышленной и экологической безопасности на рабочих местах
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-11 Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных и управляющих	ОПК-11.3.1 знает алгоритмы вычислительной геометрии и компьютерной графики, принципы использования современных графических систем в области робототехнических систем ОПК-11.У.1 умеет формулировать и решать задачи, возникающие в ходе научно-исследовательской работы и требующие углубленных профессиональных знаний в области мехатронных и робототехнических систем ОПК-11.В.1 владеет навыками построения и исследования математических и механических моделей робототехнических систем

	устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и	
	программы управления робототехнических систем	
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-12 Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей	ОПК-12.3.1 знает методику оценивания потенциальных опасностей, возникающих в период эксплуатации разрабатываемых мехатронных и робототехнических систем ОПК-12.У.1 умеет проводить монтаж, наладку и обслуживание мехатронных и робототехнических систем ОПК-12.В.1 владеет навыками проведения испытаний и сдачи в эксплуатацию опытных образцов
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-13 Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем	ОПК-13.3.1 знает основные положения, законы и методы естественных наук и математикики ОПК-13.У.1 умеет применять современные средства автоматизированного проектирования и машинной графики ОПК-13.В.1 владеет навыками использования физико-математического аппарата для описания мехатронных и робототехнических систем
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-14 Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения	ОПК-14.3.1 знает теоретический материал для осуществления профессиональной подготовки по образовательным программам в области машиностроения ОПК-14.У.1 умеет применять теоретический материал для профессиональной подготовки по образовательным программам в области машиностроения ОПК-14.В.1 владеет навыками подготовки учебно-методических материалов

Профессиональные компетенции	*ПК-1 Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники	ПК-1.3.1 знает научные проблемы по тематике проводимых исследований ПК-1.У.1 умеет применять основные методы математического аппарата при построении математическихмоделей мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных элементов, модулей ПК-1.В.1 владеет навыками проведения анализа новых направлений исследования в области мехатроники и робототехники
Профессиональные компетенции	*ПК-2 Способен применять результаты научно-исследовательских работ в практической части профессиональной деятельности	ПК-2.3.1 знает отечественную и международную нормативную базу в области профессиональной деятельности ПК-2.У.1 умеет применять актуальную нормативную документацию в области робототехнических систем ПК-2.В.1 владеет навыками анализа возможных областей применения результатов научно-исследовательских работ
Профессиональные компетенции	*ПК-3 Способность организовать и выполнять работы по проектированию и конструированию робототехнических систем	ПК-3.3.1 знает принципы организации и состав программного обеспечениядля обработки информации и управления в мехатронных и робототехнических системах ПК-3.У.1 умеет рассчитывать статические и динамические характеристики и моделировать системы управления мехатронных и робототехнических систем с учетом реальных условий эксплуатации ПК-3.В.1 владеет стандартными программами систем автоматизированного проектирования для проектирования модулей мехатронных и робототехнических систем и инженерными методами их конструирования
Профессиональные компетенции	*ПК-4 Способен разрабатывать структуру управления манипуляторов и роботов	ПК-4.3.1 знает принципы работы, технические характеристики манипуляторов и роботов ПК-4.У.1 умеет разрабатывать манипуляторы роботов и их мехатронное обеспечение ПК-4.В.1 владеет навыками оформления сопроводительной документации на варианты компоновки манипуляторов и роботов

1.2.2. Принятие решения о присвоении квалификации по результатам ГИА и выдаче документа о высшем образовании и присвоения квалификации.

2. ФОРМЫ ГОСУДАРСТВЕННОЙ ИТОГОВОЙ АТТЕСТАЦИИ

ГИА проводится в форме:

- подготовка и сдача государственного экзамена (ГЭ);
- выполнение и защита выпускной квалификационной работы (ВКР).

3. ОБЪЕМ И ПРОДОЛЖИТЕЛЬНОСТЬ ГОСУДАРСТВЕННОЙ ИТОГОВОЙ АТТЕСТАЦИИ

Объем и продолжительность ГИА указаны в таблице 2.

Таблица 2 – Объем и продолжительность ГИА

№	Трудоемкость	Продолжительность
семестра	ГИА (3E)	в неделях
4	9	

4. ПРОГРАММА ГОСУДАРСТВЕННОГО ЭКЗАМЕНА

- 4.1. Программа государственного экзамена
- 4.1.1. 4.1.1. Форма проведения ГЭ письменная, с применением средств электронного обучения и дистанционных образовательных технологий.
- 4.1.2. Перечень компетенций, освоение которых оценивается на Γ Э приведен в таблице 3.1.

Таблица 3.1 – Перечень компетенций, уровень освоения которых оценивается на ГЭ

УК-4 «Способен применять современные коммуникативные технологии, в том числе на иностранном(ых) языке(ах), для академического и профессионального взаимодействия» Иностранный язык (профессиональный) Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Интеллектуальные технологии локальной навигации УК-5 «Способен анализировать и учитывать разнообразие культур в процессе межкультурного взаимодействия» История и философия науки Методология инновационной деятельности УК-6 «Способен определять и реализовывать приоритеты собственной деятельности и способы ее совершенствования на основе самооценки» История и философия науки Методология инновационной деятельности ОПК-1 «Способен применять естественнонаучные и общеинженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности ОПК-2 «Способен применять основные методы, способы и средства получения, хранения, переработки информации в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Экономика и менеджмент в робототехнике Производственная преддипломная практика ОПК-3 «Способен осуществлять профессиональную деятельность с учетом экономических, экологических, социальных и других ограничений на всех этапах жизненного уровня» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Экономика и менеджмент в робототехнике ОПК-4 «Способен использовать современные информационные технологии и программные средства при моделировании технологических процессов» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика Учебная практика ОПК-5 «Способен разрабатывать нормативно-техническую документацию, связанную с профессиональной деятельностью с учетом стандартов, норм и правил» Методология инновационной деятельности Экономика и менеджмент в робототехнике ОПК-6 «Способен решать стандартные задачи профессиональной деятельности на основе информационной и библиографической культуры с применением информационнокоммуникационных технологий» Экономика и менеджмент в робототехнике Производственная преддипломная практика Учебная практика ОПК-7 «Способен разрабатывать современные экологичные и безопасные методы рационального использования сырьевых и энергетических ресурсов в машиностроении» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережение

производственных подразделений» Экопомика и менеджмент в робототехнике Пероизводственная предлигломная практика ОПК-9 «Способен разрабатывать и осваивать новое технологическое оборудование» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Методология инповационной деятельности Экономика и менеджмент в робототехнике Производственная предлигломная практика Учебная практика Учебная практика ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и экологической безопасность на рабочих местах» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережения робототехнических комплексов ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов рачетство и проектирования отдельных устройств и подеистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в коответствии с технических адапием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология ипповационной деятсльности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, натадку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, х подсистем и отдельных молудсй» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромесканотронных систем, законы и методы естественных наук и математические методы и моделей и методов исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен пспользовать основные положения, законы и методы естественных наук и математические методы и моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен анализировать новые направления исследования мехатронных и робототехники» Методология инповационной деятельности Уче	ОПК-8 «Способен оптимизировать затраты на обеспечение деятельности
Производственная предлидиломная практика ОПК-9 «Способен разрабатывать и осваняеть новое технологическое оборудование» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Методология инноващионной деятельности Экономика и менеджмент в робототехнике Производственная предлипломная практика Учебная практика ОПК-10 «Способен разрабатывать методник контроля и обсенсчения производственной укологической безонасность на рабочих местах» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережения ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных щифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и поденстем мехагронных и робототехнических систем стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительным пуправляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительным пуправляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительным пуправляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительным и программы управляения редставляющих исполнительных и управляения с технических заданием, разрабатывать щифровые алгоритмы и программы управления расототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инповационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромсканогронных инстем ОПК-13 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образователей для электромсканогронных исстем. Интельскуратьным преддиплюмная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы еследованиях практика производственная преддиплюмная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осущентялит пофессиональную подготовку по образовательным программам в обасати машиностр	
Производственная преддипломная практика ОПК-9 «Способен разрабатывать и осванвать новое технологическое оборудование» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Методология инновационной деятельности Экопомика и менеджмент в робототехнике Производственная преддипломная практика ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и экологической безопасность на рабочних местах» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережение ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение адгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управизющих устройсть, средств вагоматики, измерительной и вычислительных и управизющих устройсть, средств вагоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формирования моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и моделей и методов исследования практика ОПК-14 «Способен использовать основные положения, законы и методов исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-1 «Способен арганизовывать и осуществлять проессиональную подготовку по образовательным программам в области мешатичем и робототехничем» Математически	
ОПК-9 «Способен разрабатывать и осваивать новое технологическое оборудование» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Методология ипповационной деятельности Экономика и менеджмент в робототехнике Производственная преддипломная практика Учебная практика ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и экологической безопасность на рабочих местах» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережение ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной и вычислительной и портраммы управления робототехнических экспемованиях исполнительной и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Мотодология ипповационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и едачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных молулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических комплексов производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен организовывать основивые положения, закопы и методы сетественных наук и математические методы в подупных исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в паучных исследования практика ОПК-14 «Способен организовывать новые направления практика ОПК-16 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машино	Энергосбережение
Мстодология инповационной деятельности — Зкономика и менеджмент в робототехнических комплексов — Мстодология инповационной деятельности — Экономика и менеджмент в робототехнике Производственная преддипломная практика — ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и учебная практика — ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и учебная практика — ОПК-10 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных пифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подеистем мехатронных и робототехнических систем с использованнем стандартных и инфровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подеистем мехатронных и робототехнических систем с использованием, разрабатывать пифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производенная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем — Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математические методы и модели в научных исследования мехатронных и робототехнических комплексов Математические методы и модели в научных исследования мехатронных и робототехнических осстемы» Математические методы и модели в научных исследования образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ОПК-14 «Способен анализировать новые направления мультивательным р области мехатроники и робототехнические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семнар Основы теории управления му	
Методология инповационной деятельности Экопомика и менеджмент в робототехнике Производственная преддипломияа практика ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и экологической безопасность на рабочих местах» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережение ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подеиетем мехатропных и робототехнических систем с использованием стапдартных и сполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной и программы угравления обетотехнических экатем в наронатических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инповационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулсії» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследования мехатронных и робототехнических исследования Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовать основные положения, законы и методы естественных наук и математические методы и модели в научных исследования Производственная преддипламная практика ОПК-14 «Способен организовать новые паправления песледования мехатронных и робототехнический сеследования Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен анализировать новые направления неследований в области мехатронник и робототехнические семинар Методология пиповащновий деятельности РСС Производственная практика научных исследов	ОПК-9 «Способен разрабатывать и осваивать новое технологическое оборудование»
Экономика и менеджмент в робототехнике Проязводственная преддипломная практика Учебная практика Учебная практика ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и экологической безопасность на рабочих местах» Системы энергоебережения ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые апторитмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инповационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, паладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергоебережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать основные положения, законы и методы естественных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехнические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы тоории управления мультиатептными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сспсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика	
Производственная прадлигломная практика Учебная практика ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и экологической безопасность на рабочих местах» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережение ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инповационной деятельности Производственная преддипломпая практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образнов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем. Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследования мехатронных и робототехнических пистем образовательным программам в области мапиностроения» Методология ипповационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехнический семинар Методология ипповационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники Интеллектуальные технологии локальной навигации Интеллектуальные технологии локальной навигации	
ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и экологической безопасность на рабочих местах» Системы энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережение ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительных и управляющих устройств, средств автоматики, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных паук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностросния» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (на	Экономика и менеджмент в робототехнике
ОПК-10 «Способен разрабатывать методики контроля и обеспечения производственной и экологической безопасность на рабочих местах» Системы эпергосбережения робототехнических комплексов Эпергосбережения ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программых методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и уобототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать пифровые апторитмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательныме Учебная практика и нобототехнике Учебная практика и нобототехнике Учебная практика и робототехнике	
Системы энергосбережения робототехнических комплексов Энергосбережение ОПК-11 «Способеп организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подеистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических комплексов Математические методы и модели в паучных исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в паучных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области маниностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехничем» Математические методы и модели в ваучных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультинатентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмым и методы манинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	i i i i i i i i i i i i i i i i i i i
Системы энергосбережения Знергосбережение ОПК-11 «Способеп организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инповационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен апализировать повые направления исследований в области мехатроники и робототехнический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения	
ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехагронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехагронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехагронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и существлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиатентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритимы и методы машненной навигации	
ОПК-11 «Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образнов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосебережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультватентыми РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
пифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследования в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интельсктуальные технологии локальной навигации	
исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехнические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения	
математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Математические методы и модели в научных исследованиях Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Методология инновационной деятельности Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании модели и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Производственная преддипломная практика ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
ОПК-12 «Способен организовывать монтаж, наладку, настройку и сдачу в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей» Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	ОПК-12 «Спосооен организовывать монтаж, наладку, настроику и сдачу в эксплуатацию
Проектирование и эксплуатация полупроводниковых преобразователей для электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Электромеханотронных систем Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
Системы энергосбережения робототехнических комплексов Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Производственная преддипломная практика ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
ОПК-13 «Способен использовать основные положения, законы и методы естественных наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
наук и математики при формировании моделей и методов исследования мехатронных и робототехнических систем» Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	·
Математические методы и модели в научных исследованиях Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Производственная преддипломная практика ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	_
ОПК-14 «Способен организовывать и осуществлять профессиональную подготовку по образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	·
образовательным программам в области машиностроения» Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Методология инновационной деятельности Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Учебная практика ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
ПК-1 «Способен анализировать новые направления исследований в области мехатроники и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
и робототехники» Математические методы и модели в научных исследованиях Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	•
Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Научно-технический семинар Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Основы теории управления мультиагентными РТС Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	·
Производственная практика (научно-исследовательская работа) Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	, i
Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Учебная практика Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Алгоритмы и методы машинного обучения Интеллектуальные технологии локальной навигации	
Интеллектуальные технологии локальной навигации	
	<u> </u>

Производственная преддипломная практика
ПК-2 «Способен применять результаты научно-исследовательских работ в практической
части профессиональной деятельности»
Научно-технический семинар
Производственная практика (научно-исследовательская работа)
Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике
Учебная практика
Защита интеллектуальной собственности и результатов исследований
Системы управления качеством в гибком производстве
Производственная преддипломная практика
ПК-3 «Способность организовать и выполнять работы по проектированию и
конструированию робототехнических систем»
Основы теории управления мультиагентными РТС
Нечеткие регуляторы в робототехнических системах
Сенсорные системы в мехатронике и робототехнике
Алгоритмы и методы машинного обучения
Интеллектуальные технологии локальной навигации
Локальные системы управления
Нейронные сети и нейроконтроллеры
Системы управления качеством в гибком производстве
Производственная практика
Производственная преддипломная практика
ПК-4 «Способен разрабатывать структуру управления манипуляторов и роботов»
Научно-технический семинар
Нечеткие регуляторы в робототехнических системах
Учебная практика
Электропривод прецизионных РТС
Локальные системы управления
Системы управления качеством в гибком производстве
Производственная практика
Производственная преддипломная практика

4.1.3. Методические рекомендации обучающимся по подготовке к ГЭ.

Методические указания «Подготовка и оформление магистерской диссертации СПб.: ГУАП, 2017. Солёный С.В., Бураков М.В., Армашова-Тельник Г.С. – 34 с.

- 4.1.4. Перечень рекомендуемой литературы, необходимой при подготовке к ГЭ приводится в разделе 7 программы ГИА.
- 4.1.5. Перечень вопросов для ГЭ приводится в таблицах 9–11 раздела 10 программы ГИА.
- 4.1.6. Методические указания по процедуре проведения ГЭ по направлению, определяемые выпускающей кафедрой (или ссылка на отдельный документ при наличии). Методические указания «Подготовка и оформление магистерской диссертации СПб.: ГУАП, 2017. Солёный С.В., Бураков М.В., Армашова-Тельник Г.С. 34 с.

5. ТРЕБОВАНИЯ К ВЫПУСКНЫМ КВАЛИФИКАЦИОННЫМ РАБОТАМ И ПОРЯДКУ ИХ ВЫПОЛНЕНИЯ

- 5.1. Состав и содержание разделов (глав) ВКР определяемые спецификой ОП. Введение, основные разделы от 3 до 5, выводы, список литературы.
- 5.2. Дополнительные компоненты ВКР определяемые выпускающей кафедрой. *ВКР может содержать приложения*.
- 5.3. Наличие/отсутствие реферата в структуре ВКР.

Реферат обязателен.

5.4. Требования к структуре иллюстративно-графического материала (презентация, плакаты, чертежи).

Презентация объемом от 10 до 15 листов.

5.5. Требования к защите ВКР определяемые выпускающей кафедрой в соответствии с локальными нормативными актами ГУАП.

Защита проходит в очном формате.

5.6. Методические указания по процедуре выполнения ВКР по направлению, определяемые выпускающей кафедрой в соответствии с локальными нормативными актами ГУАП.

Методические указания «Подготовка и оформление магистерской диссертации СПб.: ГУАП, 2017. Солёный С.В., Бураков М.В., Армашова-Тельник Г.С. – 34 с.

6. ПОРЯДОК ПОДАЧИ И РАССМОТРЕНИЯ АПЕЛЛЯЦИИ ПО РЕЗУЛЬТАТАМ ГОСУДАРСТВЕННОЙ ИТОГОВОЙ АТТЕСТАЦИИ

Порядок подачи и рассмотрения апелляции по результатам ГИА осуществляется в соответствии с требованиями РДО ГУАП. СМК 2.75 Положение о проведении в ГУАП государственной итоговой аттестации по образовательным программам высшего образования — программам бакалавриата, программам специалитета и программам магистратуры.

7. ПЕРЕЧЕНЬ РЕКОМЕНДУЕМЫХ ПЕЧАТНЫХ И ЭЛЕКТРОННЫХ УЧЕБНЫХ ИЗДАНИЙ ДЛЯ ГОСУДАРСТВЕННОЙ ИТОГОВОЙ АТТЕСТАЦИИ

7.1. Основная литература

Перечень печатных и электронных учебных изданий, необходимых при подготовке к ГИА, приведен в таблице 4.

Таблица 3 – Перечень основной литературы

Шифр/URL	Библиографическая	Количество экземпляров в библиотеке	
адрес	ссылка	(кроме электронных экземпляров)	
ISBN 5-9706-	Барсуков, А. П. Кто есть кто в робототехнике. Компоненты и решения для создания роботов и робототехнических	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=406500	
0013-X	систем. Выпуск 1 [Электронный ресурс] / А. П. Барсуков М.: ДМК пресс, 2008 128 с.	http://Zhamum.com/catalog.php:000kmi0=40050	
ISBN 5-9706- 0032-6	Ловин, Д. Создаем робота-андроида своими руками [Электронный ресурс] / Д. Ловин; пер. с анг. Г. Мельникова М.: ДМК пресс, 2009 312 с.: ил.	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=406517	
ISBN 5-	Предко, М.	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=406841	

94074-226-2	Устройства управления	
7	роботами [Электронный	
	ресурс] / М. Предко	
	М.: ДМК Пресс, 2010	
	404 с.: ил.	
	Москвичев А. А.	
	Кварталов А. Р.	
	Устинов Б. В.	
ISBN 978-5-	Захватные устройства	http://gg.ggivgg.ggg/ggtslggghg9hgglvinfg_492005
91134-969-1	промышленных роботов	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=483005
	и манипуляторов	
	Издатель: Форум	
	2015 г.	
	Основы робототехники:	
ISBN 978-5-	Учебное пособие / А.А.	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=469746
91134-575-4	Иванов М.: Форум,	http://zhamum.com/catalog.php?bookimo=409740
	2014 224 c.	
	Автоматизация	
	производственных	
	процессов в	
ISBN 978-5- 16-004756-0	машиностроении:	
	Учебное пособие / Е.Э.	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=402747
	Фельдштейн, М.А.	
	Корниевич М.: НИЦ	
	ИНФРА-М; Мн.: Нов.	
	знание, 2013 264 с.	

7.2. Дополнительная литература

Перечень дополнительной литературы для использования при подготовке к ГИА приведен в таблице 4.

Таблица 4 – Перечень дополнительной литературы

	таолица — перечень дополнительной литературы			
Шифр/URL	Библиографическая	Количество экземпляров в библиотеке		
адрес	ссылка	(кроме электронных экземпляров)		
	Звонников, В. И.			
	Оценка качества			
	результатов обучения			
	при аттестации			
ISBN 978-5-	(компетентностный			
98704-623-4	подход) [Электронный	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=468732		
96704-023-4	ресурс] : учеб. пособие /			
	В. И. Звонников, М. Б.			
	Челышкова 2-е изд.,			
	перераб. и доп М.:			
	Логос, 2012 280 с.			
ISBN 978-5-	Менеджмент качества	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=400881		

91768-369-0	образовательных		
31700 207 0	процессов: Учебное		
	пособие / Э.В. Минько,		
	Л.В. Карташева и др.;		
	Под ред. Э.В. Минько,		
	М.А. Николаевой М.:		
	Норма: НИЦ ИНФРА-		
	М, 2013 400 с.		
	Общая и		
	профессиональная		
	педагогика: Учебник /		
ISBN 978-5-	Г.Н. Жуков, П.Г.	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=403199	
98281-342-8	Матросов М.: Альфа-	inter.// Zhamam.com/ catalog.php. 1000km 0 = 103137	
	М: НИЦ ИНФРА-М,		
	2013 448 c.		
	Захарова, Т. Б.		
	Программы		
	методической		
	подготовки бакалавров		
	педагогического		
	образования по		
	профилю		
	"Информатика" с		
ISBN 978-5-	учетом требований		
9963-1522-2	ФГОС ВПО третьего	лего nttp://znanium.com/catalog.pnp?bookinfo=48559. грс] : бие /	
7703-1322-2	поколения		
	[Электронный ресурс]:		
	методическое пособие /		
	Т. Б. Захарова, Н. Н.		
	Т. В. Захарова, П. П. Самылкина Эл. изд		
	М.: БИНОМ.		
	Лаборатория знаний,		
	2012 376 с.		
	Система качества вуза:		
	Монография / В.В.		
ISBN 978-5-	Левшина М.: НИЦ	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=398144	
16-006574-8	ИНФРА-М, 2013 280	http://zhamum.com/catalog.php:000kmr0=398144	
	C.		
	Самылкина, Н. Н.		
ISBN 978-5- 9963-0953-5	Материалы для		
	подготовки к экзамену		
	по информатике	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=476404	
	[Электронный ресурс] /	map., Zhamani.com/camog.php.000kmi0=+/0+0+	
	Н. Н. Самылкина, И. А.		
	Калинин, Е. М.		
	Калинин, Е. IVI.		

	Островская 3-е изд. (эл.) М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012 372 с.	
ISBN 978-5- 9558-0512-2	Профессионально- ориентированное обучение в современном вузе / Мандель Б.Р М.:Вузовский учебник, НИЦ ИНФРА-М, 2016 270 с.	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=556447
	Левшина, В. В. Формирование системы менеджмента качества вуза [Электронный ресурс]: монография / В. В. Левшина, Э. С. Бука Красноярск: СибГТУ, 2004 324 с.	http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=390783

8. РЕСУРСЫ ИНФОРМАЦИОННО-ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННОЙ СЕТИ «ИНТЕРНЕТ»

Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых при подготовке к ГИА, представлен в таблице 5.

Таблица 5 — Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых при подготовке к ГИА

URL адрес	Наименование
	Не предусмотрено

9. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКАЯ БАЗА

Перечень материально-технической базы, необходимой для проведения ГИА, представлен в таблице 6.

Таблица 6 – Материально-техническая база

№ п/п	Наименование	Номер аудитории (при необходимости)
1	Учебные и научные лаборатории кафедры	31-03
2	Лаборатория электроэнергетики ИШ ГУАП	418
3	Мультимедийная лекционная аудитория	21-21

10. ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ГОСУДАРСТВЕННОЙ ИТОГОВОЙ АТТЕСТАЦИИ

- 10.1. Средства измерения индикаторов достижения компетенций, оценочные средства для проведения ГЭ.
 - 10.1.1. Состав оценочных средств приведен в таблице 7.

Таблица 7 – Состав средств измерения индикаторов достижения компетенций, оценочные средства для проведения ГЭ

-L -Q Q	
Форма проведения ГЭ	Перечень оценочных средств
Письменная	Список вопросов к экзамену
С применением средств электронного обучения	Тесты

- 10.1.2. Перечень компетенций, освоение которых оценивается на ГЭ, приведен в таблице 3 раздела 4 программы ГИА.
- 10.1.3. Описание показателей и критериев для оценки индикаторов достижения компетенций, а также шкал оценивания для Γ Э.

Описание показателей для оценки индикаторов достижения компетенций для ГЭ:

- способность последовательно, четко и логично излагать материал программы дисциплины;
 - умение справляться с задачами;
- умение формулировать ответы на вопросы в рамках программы ГЭ с использованием материала научно-методической и научной литературы;
- уровень правильности обоснования принятых решений при выполнении практических задач.

Оценка уровня сформированности (освоения) компетенций осуществляется на основе таких составляющих как: знание, умение, владение навыками и/или опытом профессиональной деятельности в соответствии с требованиями ФГОС по освоению компетенций для соответствующей ОП.

Для оценки критериев уровня сформированности (освоения) компетенций студентами при проведении ГЭ в формах «устная» и «письменная» применяется 5-балльная шкала, которая приведена таблице 8. При проведении ГЭ с применение средств электронного обучения применяется 100-балльная шкала (таблица 8).

Таблица 8 – Шкала оценки критериев уровня сформированности компетенций

Оценка компетенции		уродин офериниродини компетенции	
5-балльная	100-балльная	Характеристика сформированных компетенций	
шкала	шкала		
«отлично»	85 ≤ K ≤ 100	- студент глубоко и всесторонне усвоил учебный материал образовательной программы (ОП); - уверенно, логично, последовательно и грамотно его излагает; - опираясь на знания основной и дополнительной литературы, тесно увязывает усвоенные научные положения с практической деятельностью направления; - умело обосновывает и аргументирует выдвигаемые им идеи; - делает выводы и обобщения; - свободно владеет системой специализированных понятий.	
«хорошо»	70 ≤ K ≤ 84	 студент твердо усвоил учебный материал образовательной программы, грамотно и по существу излагает его, опираясь на знания основной литературы; не допускает существенных неточностей; увязывает усвоенные знания с практической деятельностью направления; аргументирует научные положения; делает выводы и обобщения; владеет системой специализированных понятий. 	

«удовлетвори тельно»	 студент усвоил только основной учебный материал образовательной программы, по существу излагает его, опираясь на знания только основной литературы; допускает несущественные ошибки и неточности; испытывает затруднения в практическом применении знаний направления; слабо аргументирует научные положения; затрудняется в формулировании выводов и обобщений; частично владеет системой специализированных понятий. 	
«неудовлетво рительно»	K≤54	 студент не усвоил значительной части учебного материала образовательной программы; допускает существенные ошибки и неточности при рассмотрении проблем в конкретном направлении; испытывает трудности в практическом применении знаний; не может аргументировать научные положения; не формулирует выводов и обобщений.

10.1.4. Типовые контрольные задания или иные материалы

Список вопросов и/или задач для проведения Γ Э в письменной форме, представлены в таблицах 9–10. Тесты для Γ Э, проводимого с применением средств электронного обучения, представлены в таблице 11.

Таблица 9 – Список вопросов для ГЭ, проводимого в письменной форме

№ п/п	Список вопросов для ГЭ, проводимого в письменной форме	Компетенции
	Моделирование как метод познания.	УК-1
	Возникновение науки. Виды наук. Дифференциация и	71(1
	интеграция научного знания, надотраслевые технологии	
	Научное сообщество и деятельность учёного. Наука как	
	социальный институт.	
	Измерения в эксперименте. Точность и достоверность	УК-2
	измерения	J IC 2
	Методы принятия управленческих решений.	
	Организационная структура предприятия.	
	Менеджмент и его функции на предприятии.	
	Нормативно-правовое регулирование деятельности	УК-3
	предприятия.	
	Система мотивации на предприятии.	
	Внешнее окружение и внутренняя среда организации.	
	Приведите известные вам примеры применения	УК-4
	интеллектуальных систем в различных проблемных	
	областях.	
	Перечислите признаки характерные для	
	интеллектуальных информационных систем.	
	Дайте краткую характеристику систем с	
	интеллектуальным интерфейсом, экспертных систем,	
	самообучающихся систем и адаптивных	
	информационных систем.	
	Анализ современного рынка и глобальной конкуренции	УК-5
	Современные подходы к менеджменту	
	Наука Античности: основные достижения.	
	Доказательства шарообразности Земли: Аристотель.	
	Этапы развития научного мышления и новый	УК-6

กลเเนด	нализм Г. Башляра	
	нализм 1 . дашилра ные стратегии/	
	ие научно-исследовательской программы и виды	
	ификационизма Имре Лакатоса.	
1 -	ды на природу научного знания в современной	
	офии науки.	
	ификация агрегатно-модульных промышленных	ОПК-1
робот	ов и основные требования к ним.	
Основ	ные конструктивные требования к агрегатно-	
модул	ьным промышленным роботам.	
_	еление кинематических характеристик	
_	ішленных роботов.	
_	еление динамических характеристик	
	ішленных роботов.	
	еление КПД захватного устройства.	ОПК-2
	и проектирования промышленных роботов.	
	рии классификации и виды робототехнических	
средст		
1 -	наземных роботов и особенности их управления.	
	ствующие типы БЛА и их особенности.	ОПК-3
_	ические роботы, примеры применения.	
	кая робототехника, существующие ограничения.	ОПК-4
	цинская робототехника.	
	ышленная робототехника, коллаборативные	
робот		
	ные беспилотные транспортные средства и	ОПК-5
	ечивающая инфраструктура.	OTIK 5
	ная робототехника, особенности реализации и	
	нительные возможности.	
	я робототехника	
	тьная робототехника.	
	опоморфная робототехника	
Основ	ные встроенные системы мобильного робота.	
	и особенности движителей РТК.	ОПК-6
, ,	вые сенсорные системы РТК.	OTIK-0
	ационные системы РТК.	
	мы связи РТК.	
	вые системы питания РТК.	ОПК-7
	вые системы питания г тк. систем управления РТК.	OHK-/
	систем управления г гк. ципы супервизорного управления РТК,	
	енные и гетерогенные роботы, принципы	ОПК-8
	енные и гетерогенные росоты, принципы стного взаимодействия.	O11K-0
	стного взаимодеиствия. цы группового управления роботами.	
	ды группового управления росотами. рагентные системы.	
	рии оценки эффективности РТК.	ОПК-9
PTK.	аммные среды проектирования систем управления	OHN-9
	иатические схемы промышленных	
	отехнических систем.	
	отехнических систем. ия и обратная задачи кинематики для	
	и и ооратная задачи кинематики для уляционных робототехнических систем.	
	приводов промышленных роботов.	ОПК-10
ТИПЫ	приводов промышленных росотов.	OHK-10

п		
	невмопривод промышленных роботов.	
	идравлический привод промышленных роботов.	
	лектроприводы промышленных роботов.	ОПК-11
	сновы динамических расчетов промышленных	OHK-11
	анипуляционных робототехнических систем.	
	ахватные органы промышленных роботов.	
	ахватные органы робототехнических средств на основе	
	равитационного силового замыкания	OFFIC 12
	ахватные органы робототехнических средств на основе	ОПК-12
	акуумирования.	
	Іонятия адаптации при управлении промышленными	
1 -	оботами.	
	труктура РТК механосборочного производства.	
	структура РТК сварочного производства.	
	лассификация и особенности промышленных роботов.	OFFI 12
	пределение сил в механизмах манипуляционных	ОПК-13
-	обототехнических систем.	
	сновные этапы проектирования роботизированного	
-	роизводства.	
	иды робототехнологических комплексов.	
	истемы технического зрения в робототехнических	
	омплексах.	
	енсорные системы очувствления робототехнических	
l -	редств.	
	стройства измерения расстояния до объектов для	
	обототехнических средств.	
	редства связи в робототехнических промышленных	ОПК-14
	омплексах и их особенности.	
	сновные системы и устройства манипуляционных	
1 -	редств. Преимущества и недостатки их использования в	
	ромышленных целях.	
	редства и алгоритмы ориентации и навигации	
	обототехнических средств в пространстве.	
	еловеко-машинные интерфейсы для взаимодействия с	ПК-1
	ромышленными робототехническими системами.	
	рхитектура, особенности построения, ключевые	
	араметры.	
	спользуя микроконтроллер на базе чипа Atmega328	
_	азработайте алгоритм и принципиальную схему,	
	оторая позволит в течение секунды подавать на	
	ветодиод усреднённое напряжение 0, 1,2, 3, 4, 5 В.	
	спользуя микроконтроллер на базе чипа Atmega328	
pa	азработайте алгоритм и принципиальную схему,	
K	оторая позволит изменять яркость светодиода в	
38	ависимости от сигнала подаваемого на аналоговый вход.	
	спользуя микроконтроллер на базе чипа Atmega328	ПК-2
pa	азработайте алгоритм и принципиальную схему,	
-	оторая позволит при падении освещенности ниже	
п	орогового значения включать одну нагрузку, а при	
	адении освещенности ниже половины от порогового	
	начения вторую нагрузку.	
	спользуя микроконтроллер на базе чипа Atmega328	

разработайте алгоритм и принципиальную схему	
управления десяти сегментной светодиодной шкалой.	
Используя микроконтроллер на базе чипа Atmega328	ПК-3
разработайте алгоритм и принципиальную схему,	
которая позволит управлять скоростью вращения	
двигателя постоянного тока.	
Используя микроконтроллер на базе чипа Atmega328	ПК-4
разработайте алгоритм и принципиальную схему	
генератора сигналов в диапазоне от 2 кГц до 5 кГц	
Используя микроконтроллер на базе чипа Atmega328	
разработайте алгоритм и принципиальную схему,	
которая будет отвечать за отслеживание нажатий кнопки	
и включать или выключать соответствующие	
исполнительные устройства.	

Таблица 10 – Перечень задач для ГЭ, проводимого в письменной форме

№ п/п	Перечень задач для ГЭ, проводимого в письменной форме	Компетенции
	Не предусмотрено	

Таблица 11 – Тесты для ГЭ, проводимого с применением средств электронного обучения

№ п/п	Тесты для ГЭ, проводимого с применением средств электронного обучения	Компетенции
	Не предусмотрено	

- 10.2. Средства измерения индикаторов достижения компетенций для оценки защиты ВКР.
- 10.2.1. Описание показателей и критериев для оценки индикаторов достижения компетенций, а также шкал оценивания для ВКР и ее защиты.

Описание показателей для оценки индикаторов достижения компетенций для ВКР и ее защиты:

- актуальность темы ВКР;
- научная обоснованность предложений и выводов;
- использование производственной информации и методов решения инженернотехнических, организационно-управленческих и экономических задач;
- теоретическая и практическая значимость результатов работы и/или исследования;
 - полнота и всестороннее раскрытие темы ВКР;
- соответствие результатов работы и/или исследования, поставленной цели и задачам в ВКР;
 - соответствие оформления ВКР установленным требованиям;
 - умение четко и ясно изложить содержание ВКР;
 - умение обосновать и отстаивать принятые решения;
 - умение отвечать на поставленные вопросы;
 - знание передового отечественного и зарубежного опыта;
- уровень самостоятельности выполнения работы и обоснованность объема цитирования;
- другое (уровень экономического обоснования, знание законодательных и нормативных документов, методических материалов по вопросам, касающимся конкретного направления).

Оценка уровня сформированности (освоения) компетенций осуществляется на основе таких составляющих как: знание, умение, владение навыками и/или опытом профессиональной деятельности в соответствии с требованиями $\Phi \Gamma OC$ по освоению компетенций для соответствующей $O\Pi$.

Программой ГИА по соответствующей ОП ВО предусмотрено наличие предзащиты ВКР. Завершенная в целом ВКР представляется студентом(ами) заведующему выпускающей кафедрой, который назначает предварительное рассмотрение(предзащиту) ВКР на выпускающей кафедре. По результатам предзащиты студент(ы) может(могут) осуществить доработку ВКР с учетом полученных замечаний и рекомендаций.

В качестве критериев оценки уровня сформированности (освоения) у студента компетенций применяется 5-балльная шкала, представленная в таблице 12.

компетенции применяется 5-оалльная шкала, представленная в таблице 12. Таблица 12 – Критерии оценки уровня сформированности компетенций			
Опеция компетециии			
Характеристика сформированных компетенций			
Характеристика сформированных компетенций — студент глубоко и всесторонне усвоил учебный материал ОП, уверенно, логично, последовательно и грамотно его излагает; — опираясь на знания основной и дополнительной литературы, студент свободно увязывает усвоенные научные положения к практической деятельности, обосновывая выдвинутые предложения; — студент умело обосновывает и аргументирует выбор темы ВКР и выдвигаемые им идеи; — студент аргументированно делает выводы; — прослеживается четкая корреляционная зависимость между поставленными целью и задачами и полученными результатами работы и/или исследования; — студент свободно владеет системой специализированных понятий; — содержание доклада, иллюстративно—графического материала (при наличии) студента полностью соответствует содержанию ВКР; — студент соблюдает требования к оформлению ВКР и иллюстративно—графического материала (при наличии); — студент четко выделяет основные результаты своей профессиональной деятельности и обосновывает их теоретическую и практическую значимость; — студент строго придерживается регламента выступления; — студент ясно и аргументировано излагает материалы доклада; — присутствует четкость в ответах студента на поставленные членами государственной экзаменационной комиссии (ГЭК) вопросы;			
 студент всесторонне усвоил учебный материал ОП, логично, последовательно и грамотно его излагает; опираясь на знания основной и дополнительной литературы, студент привязывает усвоенные научные положения к практической деятельности, обосновывая выдвинутые предложения; студент грамотно обосновывает выбор темы ВКР и выдвигаемые им идеи; 			

Оценка компетенции 5-балльная шкала	Характеристика сформированных компетенций		
5-банны шкана	студент обоснованно делает выводы;		
	 – студент обоснованно деласт выводы; – прослеживается зависимость между поставленными целью и задачами и полученными результатами работы и/или исследования; 		
	 студент владеет системой специализированных понятий; содержание доклада и иллюстративно-графического материала(при наличии) студента соответствует содержанию 		
	ВКР; - студент соблюдает требования к оформлению ВКР и		
	иллюстративно-графического материала(при наличии); - студент выделяет основные результаты своей		
	профессиональной деятельности и обосновывает их теоретическую и практическую значимость; — студент придерживается регламента выступления;		
	 студент придерживается регламента выступления; студент ясно излагает материалы доклада; присутствует логика в ответах студента на поставленные 		
	членами ГЭК вопросы; – студент грамотно использует профессиональную терминологию при защите ВКР.		
	- студент слабо усвоил учебный материал OП, при его		
	изложении допускает неточности; – опираясь на знания только основной литературы, студент привязывает научные положения к практической деятельности		
	направления, выдвигая предложения; — студент слабо и не уверенно обосновывает выбор темы ВКР и выдвигаемые им идеи;		
«удовлетворительно»	 студент неаргументированно делает выводы и заключения; не прослеживается зависимость между поставленными целью и задачами и полученными результатами работы и/или исследования; 		
	 студент плохо владеет системой специализированных понятий; содержание доклада и иллюстративно-графического материала (при наличии) студента не полностью соответствует содержанию 		
	ВКР; - студент допускает ошибки при оформлении ВКР и		
	иллюстративно-графического материала (при наличии); — студент слабо выделяет основные результаты своей профессиональной деятельности и не обосновывает их		
	теоретическую и практическую значимость; – студент отступает от регламента выступления;		
	– студент сбивчиво и неуверенно излагает материалы доклада; – отсутствует логика в ответах студента на поставленные		
	членами ГЭК вопросы; — студент неточно использует профессиональную терминологию		
	при защите ВКР.		
	– студент не усвоил учебный материал ОП, при его изложении допускает неточности;		
«неудовлетворительно»*	– допускает существенные ошибки и неточности при рассмотрении проблем в конкретном направлении;		
	– студент не может обосновать выбор темы ВКР;		

Оценка компетенции	Характеристика сформированных компетенций		
5-балльная шкала			
	– студент не может сформулировать выводы;		
	- слабая зависимость между поставленными целью и задачами и		
	полученными результатами работы и/или исследования;		
	– студент не владеет системой специализированных понятий;		
	- содержание доклада и иллюстративно-графического материала		
	(при наличии) студента не полностью соответствует содержанию ВКР;		
	– студент не соблюдает требования к оформлению ВКР и		
	иллюстративно-графического (при наличии) материала;		
	- студент не выделяет основные результаты сво		
	профессиональной деятельности и не может обосновать и		
	теоретическую и практическую значимость;		
	– студент не соблюдает регламент выступления;		
	– отсутствует аргументированность при изложении материалов		
	доклада;		
	- отсутствует ясность в ответах студента на поставленные		
	членами ГЭК вопросы;		
	– студент неграмотно использует профессиональну		
	терминологию при защите ВКР;		
	- содержание ВКР не соответствует установленному уровню		
оригинальности.			

^{*} Примечание: оценка неудовлетворительно ставится, если ВКР и ее защита не удовлетворяют большинству перечисленных в таблице 12 критериев.

10.2.2. Перечень тем ВКР

Перечень тем ВКР на текущий учебный год, предлагаемый студентам, приводится в Приложении № 1.

- 10.2.3. Уровень оригинальности содержания ВКР должен составлять не менее « 75 » %.
- 10.3. Методические материалы, определяющие процедуры оценивания результатов освоения ОП.
- В качестве методических материалов, определяющих процедуру оценивания результатов освоения ОП, используются:
- РДО ГУАП. СМК 2.75 Положение о проведении в ГУАП государственной итоговой аттестации по образовательным программам высшего образования программам бакалавриата, программам специалитета и программам магистратуры»;
- РДО ГУАП. СМК 2.76 Положение о порядке разработки, оформления и утверждения программы государственной итоговой аттестации по образовательным программам высшего образования программам бакалавриата, программам специалитета и программам магистратуры»;
- РДО ГУАП. СМК 3.160 Положение о выпускной квалификационной работе студентов ГУАП, обучающихся по образовательным программам высшего образования программам бакалавриата, программам специалитета и программам магистратуры»;
- а также методические материалы выпускающей кафедры, определяющие процедуру оценивания результатов освоения ОП, не противоречащих локальным нормативным актам ГУАП.

Приложение № 1 Перечень тем ВКР, предлагаемый студентам

Разработка алгоритмов управления для промышленного робота-манипулятора

Разработка алгоритмов и программных средств для преобразования координат на изображении в координаты робототехнической системы

Система автоматизации «умного дома»

Разработка системы захвата объектов роботом-манипулятором

Разработка пространственной модели антропоморфного робота Антарес в среде Solid Works

Выбор типа захвата манипулятора робота Baxter в зависимости от типа и веса захватываемого тела

Катапульта для разгона беспилотного летательного аппарата

Разработка архитектуры, алгоритмов и программных модулей управления коллаборативными робототехническими комплексами

Разработка архитектуры, алгоритмов и программных средств для систем симуляции робототехнических средств

Привод системы автофокусировки телескопа

Математическое, алгоритмическое и программное обеспечение системы управления реконфигурации роя модульных роботов

Разработка модульной архитектуры и программно-аппаратных решений для интернета вещей

Разработка модульного зрения для определения объектов и распознавания символов на изображении

Разработка генетического алгоритма управления мультиагентной робототехнической системы

Структурно-функциональная модель гомогенного модульного робота, применяемого в автономных роевых задачах

Приложение № 2

Рецензия на программу государственной итоговой аттестации по направлению подготовки 15.04.06 «Мехатроника и робототехника» от работодателя

на образовательную программу государственной итоговой аттестации, квалификация выпускника «магистр», по направлению подготовки 15.04.06 «Мехатроника и робототехника», разработанную кафедрой электромеханики и робототехники федерального государственного автономного образовательного учреждения высшего образования «Санкт-петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения» (ГУАП).

Программа государственной итоговой аттестации (ГИА), представленная на рецензию, разработана в соответствии с Федеральным государственным образовательным стандартом высшего профессионального образования (ФГОС) и требованиями к результатам освоения основной образовательной программы высшего профессионального образования, разработанной в ГУАП по направлению подготовки 15.04.06 «Мехатроника и робототехника».

В представленной программе прописаны все виды профессиональной деятельности выпускников и соответствующие им задачи; представлены требования к результатам освоения основной образовательной программы (выпускник должен обладать рядом общекультурных и профессиональных компетенций).

Итоговая государственная аттестация по направлению подготовки «Мехатроника и робототехника» включает государственный экзамен (ГЭ) и защиту выпускной квалификационной работы (ВКР).

Программа содержит перечень компетенций, уровень освоения которых оценивается на ГЭ, а также описание показателей для оценки этих компетенций. Кроме того, программа включает в себя состав фонда оценочных средств для проведения ГЭ и список рекомендуемой литературы.

Выпускная квалификационная работа по направлению подготовки 15.04.06 должна соответствовать видам и задачам его профессиональной деятельности, а тематика и содержание ВКР должны соответствовать уровню компетенций, полученных выпускником в объеме базовых дисциплин профессионального цикла ООП магистра и дисциплин профилизации, выбранной студентом.

В программу включены примерная тематика и порядок утверждения тем ВКР, порядок выполнения и представления в государственную аттестационную комиссию ВКР, а также процедура ее защиты. Описаны показатели и критерии оценки компетенций для ВКР и ее защиты, а также приведен уровень оригинальности содержания ВКР, который должен выдерживаться при оценке ВКР с помощью системы «Антиплагиат».

Заключение рецензента:

В программе ГИА, представленной на рецензию:

- Соблюдаются требования ко всем структурным элементам программы.
- Сформированная система оценки компетенций при проведении ИГА соответствует требованиям ФГОС высшего профессионального образования по направлению 15.04.06 «Мехатроника и робототехника».

– Подготовка выпускника кафедры электромеханики и робототехники ГУАП по направлению 15.04.06 «Мехатроника и робототехника» соответствует требованиям ФГОС по направлению 15.04.06 «Мехатроника и робототехника».

Технический директор завода «Электросила», к.т.н. (должность, уч. степень, звание)



О.В. Антонюк (инициалы, фамилия)

Лист внесения изменений в программу ГИА

Дата внесения изменений и дополнений. Подпись внесшего изменения	Содержание изменений и дополнений	Дата и № протокола заседания кафедры	Подпись зав. кафедрой