#### МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШНГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения»

Кафедра № 13 Эксплуатации и управления в аэрокосмических системах

J IDDI MAM
Проректор по
учебной деятельности
 В. А. Матьяш
(инициалы, фамилия)
«14» 06 2022 г.

**УТВЕРЖЛАЮ** 

#### ПРОГРАММА ГОСУДАРСТВЕННОЙ ИТОГОВОЙ АТТЕСТАЦИИ

Код направления	24.04.02
Наименование направления	Системы управления движением и навигация
Наименование направленности	Приборы и системы ориентации, стабилизации и навигации
Форма обучения	очная

Санкт-Петербург 2022г.

Лист согласования рабочей программы дисциплины Программу составил(а) доц.,к.т.н.,доц. В.К. Пономарев должность, уч. степень, звание инициалы, фамилия Программа одобрена на заседании кафедры № 13 « 14 » июня 2022 г, протокол № 10 Заведующий кафедрой № 13 доц.,к.т.н.,доц. Н.А. Овчинникова должность, уч. степень, звание инициалы, фамилия Руководитель направления 24.04.02 ДОЦ.,К.Т.Н.,ДОЦ. (должность, уч. степень, звание) В.К. Пономарев Ответственный за ОП 24.04.02(01) доц.,к.т.н.,доц. В.К. Пономарев должность, уч. степень, звание инициалы, фамилия Заместитель директора института (факультета) № 1 по методической работе Ст.преподаватель В.Е. Таратун должность, уч. степень, звание инициалы, фамилия

2

### 1 Цели и задачи государственной итоговой аттестации

- 1.1. Целью ГИА обучающихся по направлению подготовки 24.04.02 «Системы управления движением и навигация», направленности «Приборы и системы ориентации, стабилизации и навигации», 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 ОП ГУАП, включающих в себя (компетенции, помеченные «\*» выделены для контроля на  $\Gamma Э$ ):

Таблица 1 – Перечень компетенций и индикаторов их достижения

Категория (группа)	Код и наименование	Код и наименование индикатора
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 ицфровых 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 организовать 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

Универсальные компетенции	УК-5 Способен анализировать и учитывать разнообразие культур в процессе межкультурного взаимодействия	достижения поставленных целей УК-4.В.1 владеть навыками межличностного делового общения на русском и иностранном(ых) языке(ах) с применением современных технологий и цифровых средств коммуникации УК-5.З.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 определить и реализовать 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 самостоятельно приобретать, развивать и применять математические, естественнонаучные, социально-экономические и профессиональные знания для решения нестандартных задач, в том числе в новой или	ОПК-1.3.1 знает приемы приобретения и применения новых знаний для решения профессиональных задач ОПК-1.У.1 умеет применять знания фундаментальных наук и профессиональные знания для решения актуальных технических задач ОПК-1.В.1 имеет навыки решения нестандартных задач, обладает кругозором, знает тенденции и актуальные направления развития техники, требующие совершенствования

	незнакомой среде и в междисциплинарном контексте	
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-2 Способен ставить и решать задачи по проектированию, конструированию и производству объектов профессиональной деятельности при использовании современных информационных технологий	ОПК-2.3.1 знает методы и средства проектирования, конструирования, производства, испытания и эксплуатации ОПК-2.У.1 умеет применять методы и средства проектирования, конструирования, производства, испытания и эксплуатации ОПК-2.В.1 имеет навыки решения задач проектирования, конструирования, производства, испытания и эксплуатации от эксплуатации
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-3 Способен применять на практике новые научные принципы и методы исследований на основе анализа научной и патентной литературы	ОПК-3.3.1 знает новые научные принципы и методы исследований ОПК-3.У.1 умеет применять на практике новые научные принципы и методы исследований ОПК-3.В.1 имеет навыки применения новых научных принципов и методов
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-4 Способен принимать технические решения на основе экономических нормативов	ОПК-4.3.1 знает экономические нормативы, необходимые для принятия технических решений и выполнения научно-исследовательских работ ОПК-4.У.1 умеет принимать решения при планировании и выполнении научно-исследовательских работ на основе экономических нормативов ОПК-4.В.1 имеет навыки решения проектных задач, включая научно-исследовательских работы, на основе экономических нормативов
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-5 Способен осуществлять научный поиск и разрабатывать новые подходы и методы решения профессиональных задач в области авиационной и ракетнокосмической техники	ОПК-5.3.1 знает современные подходы и методы решения профессиональных задач в области авиационной и ракетнокосмической техники ОПК-5.У.1 умеет осуществлять научный поиск и разрабатывать новые подходы и методы решения задач в области систем управления движением и навигации для авиационной и ракетно-космической техники ОПК-5.В.1 имеет навыки научных исследований и разработки методик решения профессиональных задач в

		области систем управления движением и навигации
Общепрофессиональные компетенции	*ОПК-6 Способен использовать современный математический аппарат для проведения фундаментальных и прикладных, исследований в области систем управления движением и навигации летательных аппаратов	ОПК-6.3.1 знает современный математический аппарат для проведения фундаментальных и прикладных исследований в области систем управления движением и навигации летательных аппаратов ОПК-6.У.1 умеет использовать современный математический аппарат для проведения фундаментальных и прикладных исследований в области систем управления движением и навигации летательных аппаратов ОПК-6.В.1 имеет навыки применения современного математического аппарата для проведения фундаментальных и прикладных исследований в области систем управления движением и навигации летательных аппаратов
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-7 Способен проводить исследования на динамических объектах по заданным методикам и обрабатывать результаты с применением современных информационных технологий и технических средств	ОПК-7.3.1 знает современные подходы для проведения исследований на динамических объектах по заданным методикам и обработки результатов с применением современных информационных технологий и технических средств ОПК-7.У.1 умеет проводить исследования на динамических объектах по заданным методикам и обрабатывать результаты с применением современных информационных технологий и технических средств ОПК-7.В.1 имеет навыки проведения исследований на динамических объектах по заданным методикам с последующей обработкой полученных результатов с применением современных информационных технологий и технических средств
Профессиональные компетенции	*ПК-1 Способен формировать новые направления научных исследований и опытно-конструкторских разработок	ПК-1.3.1 знать современные тенденции развития приборов и систем ориентации, стабилизации и навигации летательных аппаратов и техники в целом ПК-1.У.1 уметь на основе новых знаний формировать новые направления научных исследований и опытноконструкторских разработок ПК-1.В.1 владеть современными методами аналитического анализа,

		математинеского и имитанионного
		математического и имитационного моделирования, постановки
		экспериментальных исследований
	ПК-2 Способен	ПК-2.3.1 знать основы проектного
	разрабатывать	менеджмента, методы проведения
	планы и проводить	научных исследований, нормативы и
	научные	стандарты, используемые при
	исследования и	проведении опытно-конструкторских
	опытно-	разработок
H 1	конструкторские	ПК-2.У.1 уметь разрабатывать планы и
Профессиональные	работы, связанные с	проводить научные исследования и
компетенции	совершенствованием	опытно-конструкторские работы
	и созданием новых	самостоятельно и в качестве
	образцов приборов и	руководителя группы разработчиков
	комплексов систем	ПК-2.В.1 владеть навыками системного
	управления	подхода при составлении планов
	летательными	научных исследований и выполнения
	аппаратами	опытно-конструкторских работ
		ПК-3.3.1 знать стандартны и правила
	ПК-3 Способен	оформления текстов научных
	представлять	публикаций и научно-технической
	результаты	документации ПК-3.У.1 уметь оформлять
The a handra are very a	исследований в	публикационные материалы и научно-
Профессиональные	форме отчетов,	техническую документацию используя
компетенции	рефератов, обзоров,	нормы русского языка
	публикаций,	ПК-3.В.1 владеть навыками обобщения,
	докладов и заявок на	формулирования и изложения
	изобретения	результатов научно-исследовательских
		и опытно-конструкторских работ
	ПК-4 Способен	
	использовать	ПК-4.3.1 знать средства и методы
	технологии	проведения испытаний приборов и
	научного	систем ориентации, навигации и
	эксперимента для	стабилизации летательных аппаратов и их составных частей
	получения новых	ПК-4.У.1 уметь разрабатывать методики
Профессиональные компетенции	знаний о тактико-	испытаний; проводить испытания с
	технических	использованием средств автоматизации
	характеристиках	их проведения; анализировать
	действующих и	результаты испытаний и составлять
	разрабатываемых	отчетную документацию
	приборов систем	ПК-4.В.1 владеть современными
	управления	методами обработки результатов
	летательных	испытаний с использованием ЭВМ
	аппаратов	

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

### 2. Формы государственной итоговой аттестации

ГИА проводится в форме:

- подготовка к сдаче 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 (ЗЕ)	в неделях	
4	9	6	

### 4. Программа государственного экзамена

#### 4.1. Программа государственного экзамена.

- 4.1.1. Форма проведения ГЭ письменная,
- 4.1.2. Перечень компетенций, освоение которых оценивается на ГЭ, приведен в таблице 3.

Таблица 3 – Перечень компетенций, уровень освоения которых оценивается на ГЭ

ОПК-2 «способность ставить и решать задачи по проектированию, конструированию и производству объектов профессиональной деятельности при использовании современных информационных технологий»
Схемотехника гироскопических приборов и систем
Методы проектирования гироскопических приборов и систем
Учебная практика
Методология научных исследований
Производственная преддипломная практика
ОПК-6 «способность использовать современный математический аппарат для проведения фундаментальных и прикладных, исследований в области систем управления движением и навигации летательных аппаратов»
Производственная практика (научно-исследовательская работа)
Современная теория управления
Учебная практика

Производственная преддипломная практика

## ПК-1 «Способен формировать новые направления научных исследований и опытно- конструкторских разработок»

Методы теории фильтрации в задачах навигации и управления

Глобальные системы позиционирования

Спутниковые навигационные системы

Инерциально-спутниковые навигационные комплексы

Проектирование микромеханических инерциальных чувствительных элементов

Интегрированные системы ориентации и навигации

Системы ориентации и управления космическими аппаратами

Производственная (педагогическая) практика

4.1.3. Методические рекомендации обучающимся по подготовке к ГЭ.

Работа с литературными источниками и конспектами по дисциплинам. Ознакомление с 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». Ознакомление с критериями оценки уровня сформированности (освоения) компетенций.

- 4.1.4. Перечень рекомендуемой литературы, необходимой при подготовке к ГЭ, приводится в разделе 7 программы ГИА.
- 4.1.5. Перечень вопросов для  $\Gamma$ Э приводится в таблицах 9–11 раздела 10 программы  $\Gamma$ ИА.
- 4.1.6. Методические указания по процедуре проведения ГЭ по направлению, определяемые выпускающей кафедрой.

Проведение ГЭ осуществляется в соответствии с 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».

# 5. Требования к выпускной квалификационной работе и порядку выполнения

5.1. Состав и содержание разделов (глав) ВКР, определяемые спецификой ОП. Структура ВКР должна соответствовать РДО ГУАП. СМКЗ.160. Состав разделов

определяется руководителем ВКР. В состав разделов должны входить: - обзор научнотехнической, периодической и патентной литературы по теме ВКР; выбор путей и методов решения поставленной задачи; решение научной задачи; подтверждение работоспособности предлагаемых научных (научно-технических) решений результатами математического моделирования и (или) экспериментальными данными.

5.2. Дополнительные компоненты ВКР, определяемые выпускающей кафедрой.

В состав разделов должны быть включены положения выносимые на защиту. Рекомендуемый объем диссертации 70 – 100 страниц, но не мене 60 страниц.

5.3. Наличие/отсутствие реферата в структуре ВКР.

Наличие реферата в структуре ВКР обязательно. Реферат оформляется по требованиям РДО ГУАП. СМКЗ.160

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

Иллюстративно–графический материал может быть оформлен в виде плакатов или презентации. Объем иллюстративного материала согласовывается с руководителем ВКР, но не может меньшим 10 единиц. Чертежи разрабатываемого изделия должны быть представлены в виде бумажного оригинала.

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

Защита ВКР осуществляется публично перед комиссией, утвержденной ректором ГУАП, в открытом режиме в форме научного доклада. Регламент защиты определяет комиссия исходя из нормативов по учебной нагрузке. В регламент входят вопросы, ответы на которые включаются в протокол защиты. Секретарь комиссии зачитывает отзыв руководителя и рецензию на работу. Магистранту дается право ответить на замечания руководителя и рецензента. Оценка защиты ВКР и решение о присвоении квалификационного звания магистра по направлению принимается комиссией коллегиально и объявляется студенту публично на заключительной фазе работы комиссии.

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

ВКР выполняет по план – графику составленному руководителем с учетом требований РДО ГУАП. СМК 2.75. Руководитель консультирует магистранта по всем вопросам, связанным с разработкой темы работы и контролирует ход ее выполнения по контрольным срокам план – графика. На законченную и оформленную по ГОСТ 7.32-2001

диссертацию руководитель в письменной форме оформляет отзыв. За две недели до объявленной даты защиты диссертация, с резолюцией заведующего кафедрой о допуске к защите, направляется рецензенту. После получения рецензии диссертация вместе с отзывом и рецензией передается секретарю комиссии.

# 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 «Проведение в ГУАП государственной итоговой аттестации по образовательным программам высшего образования – программам бакалавриата, программам специалитета и программам магистратуры».

# 7. Перечень рекомендуемой печатных и электронных изданий для государственной итоговой аттестации

#### 7.1. Основная литература

Перечень основной литературы, необходимой при подготовке к ГИА, приведен в таблице 4.

Таблица 4 – Перечень основной литературы

Шифр/URL адрес	Библиографическая ссылка	Количество экземпляров в библиотеке
339.138(075) Б 14	Багиев, Г. Л. Международный маркетинг: учебник/ Г. Л. Багиев, Н. К. Моисеева, В. И. Черенков 2-е изд СПб.: ПИТЕР, 2008 688 с Имеет гриф Совета УМО вузов России по образованию в области менеджмента.	33
005.1(075) B 38	Веснин, В. Р Основы менеджмента: учебник/ В. Р. Веснин М.: Проспект, 2009 320 с.: [	44
658.5.012(075) 330.3(075) A 94	Афонин, И. В Инновационный менеджмент: учебное пособие/ И. В. Афонин М.: Гардарики, 2005 224 с.: рис., табл Библиогр.: с. 191 - 193 Имеет гриф Минобразования РФ.	3
004.4/Б 24- 477606	ИГ.Черноруций Методы принятия технических решений: Учеб. пособие – Санкт- Петербург: Издво БХВ, 2005. – 200 с.	40

004.9 П 92	Перлюк В.В., Фетисов В.В. Системный анализ Учеб. пособие – Санкт- Петербург: Изд-во ГУАП, 2010. – 120 с	100
(075)=20 K93 8A	Курашвили, Е.И. Английский язык: пособие по чтению и устной речи для технических вузов/ Е. И. Курашвили М.: Высш.шк., 1991 140 с Издание имеет гриф Гос. комитета СССР по народному образованиюISBN 5-06-002017-7	14
830 C 79 8H	Степанов, В. Д. Немецкий язык для студентов технических вузов: учебное пособие/ В. Д. Степанов; ред. И. В. Козырева 2-е изд., испр М.: Высш. шк., 2005 320.00 с На с. 245 - 293: Грамматический справочник ISBN 5-06-005518-3:	100)
81.2Фр Ф79 8Ф(083)	Формановская, Н. И Речевой этикет: русскофранцузские соответствия: справочник/ Н. И. Формановская, Г. Г. Соколова М.: Высш. шк., 1989 112 с ISBN 5-06-001582-3:	15
519.1/.2 C 79	Основы теории оценивания с приложениями к задачам обработки навигационной информации: учебное пособие. Ч. 2. Введение в теорию фильтрации / О. А. Степанов СПб. : Изд-во ГНЦ РФ - ЦНИИ "Электроприбор", 2012 417 с.	20
519.1/.2 M 74	Моделирование и фильтрация случайных процессов: методические указания к выполнению лабораторных работ / СПетерб. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения; сост.: А. В. Лопарев, О. А. Степанов СПб.: Изд-во ГУАП, 2011 19 с.	84
001 Б 79	Основы научных исследований: учебник для студ. учреждений высш. проф. образования /А.П.Болдин, В.А.Максимов. — М.: Изд. центр «Академия», 2012. — 336 с.	20
519.6/.8 P 32	Ревенков А.В. Теория и практика решения технических задач: Учеб.пособие для вузов М.: Форум, 2008. – 381 с.	15
Ю С79	Степин, В. С. История и философия науки [Текст]: учебник / В. С. Степин; РАН. Ин-т философии, Гос. академ. ун-т гуманит. наук М.: Академический проект: Трикста, 2011 423 с (Gaudeamus) Библиогр. в подстроч. примеч ISBN 978-5-8291- 1314-8 (Академ. проект) ISBN 978-5-904954-11-6 (Трикста):445.00 р. Имеет гриф Минобрнауки РФ	50
629.7	для системы послевузовского профессионального образования  Курсовые системы и их эксплуатация на самолетах	22
L	1	

Б73   Текст] : учебник для средних учебных заведений гражданской амации / Н. М.Богданченко 3-е изд., перераб. и доп М. : Транспорт, 1983 223 с.			
А52	Б73		
П24         вузов / Д. С. Пельпор 2-е изд., перераб. и доп М.: Высш. шк., 1986 - Ч. 1: Теория гироскопов и гиростабилизаторов М.: Высш. шк., 1986 423 с           629.7         Гироскопические системы. Проектирование гироскопические стабилизаторы. Под ред. Д.С. Пельпора. Учеб. пособие для вузов. М., Высшая школа, 1977 223с.         10           629.7         Механика гироскопических систем [Текст]: Учебное пособие для вузов / Л. А.Северов, 1996 212 с.         57           629.7         Механика гироскопических систем [Текст]: Учебное пособие для вузов / Л. А.Северов, 1996 212 с.         64           629.7.05         Бессонов А.А., Мамаев В.Я. Спутниковые навигационные системы: Учебное пособие СПб.: ГУАП, 2006 36 с.         64           629.7.05         Андреев, В. Д. Теория инерциальной навигации. Корректируемые системы / В. Д.Андреев М.: Наука, 1967 647 с.         3           621.396.9         О. Н. Анучин, Г. И. Емельянцев; ред. В. Г. Псшехопов ;Иптегрировашные системы ориентации и навигации для морских подвижных объектов / Гос. науч. центр РФ - ЦНИИ "Электроприбор" 2-е изд., перераб. и доп СПб.: [6. и.], 2003 390 с.         6           681.2         Распопов В.Я. Микромеханические приборы. Тула, 2002, 367 с.         6           681.58         Меркурьев И.В., Подалков В.В. Динамика микромеханического и волнового твердотельного гироскопа М.: ФИЗМАТЛИТ, 2009228 с.         6           629.76/78         Б.В. Раушенбах, Е.Н. Токарь Управление ориентацией космических аппаратов. Наука, 1974 600 с         8           531<	А52 бортовые системы управления самолетов и их техническая эксплуатация [Текст]: учебное пособие / В. Ю. Алтухов, В. В. Стадник учеб. изд.		19
Троскопических систем (в двух частях). Ч. П. Гироскопические стабилизаторы. Под рел. Д.С. Пельпора. Учеб. пособие для вузов. М., Высшая школа, 1977 223с.   Механика гироскопических систем [Текст]: Учебное пособие для вузов / Л. А.Северов, 1996 212 с.		вузов / Д. С. Пельпор 2-е изд., перераб. и доп М. : Высш. шк., 1986 - Ч. 1 : Теория гироскопов и	10
С28         Учебное пособие для вузов / Л. А.Северов, 1996 212 с.           621.396.9         Бессонов А.А., Мамаев В.Я. Спутниковые навигационные системы: Учебное пособие СПб.: ГУАП, 2006 36 с.         64           629.7.05         Андреев, В. Д. Теория инерциальной навигации. Корректируемые системы / В. Д.Андреев М. : Наука, 1967 647 с.         4           621.396.9         О. Н. Анучин, Г. И. Емельянцев ; ред. В. Г. Пешехонов ; Интегрированные системы ориентации и навигации для морских подвижных объектов / Гос. науч. центр РФ - ЦНИИ "Электроприбор" 2-е изд., перераб. и доп СПб. : [б. и.], 2003 390 с.         6           681.2         Распопов В.Я. Микромеханические приборы. Тула, 2002, 367 с.         6         6           681.58         Меркурьев И.В., Подалков В.В. Динамика микромеханического и волнового твердотельного гироскопа М.: ФИЗМАТЛИТ, 2009 228 с.         6           629.76/78         Б.В. Раушенбах, Е.Н. Токарь Управление ориентацией космических аппаратов. Наука, 1974 600 с         8           531         Курс теоретической механики [Текст] : в 2 т : учебник. Т. 2. Динамика / Н. В. Бутенин, Я. А. Лунц, Д. Р. Меркин 3-е изд., испр М.: Наука :		гироскопических систем (в двух частях). Ч. II. Гироскопические стабилизаторы. Под ред. Д.С. Пельпора. Учеб. пособие для вузов. М., Высшая	10
Б 53       навигационные системы: Учебное пособие СПб.: ГУАП, 2006 36 с.         629.7.05       Андреев, В. Д. Теория инерциальной навигации. Корректируемые системы / В. Д.Андреев М. : Наука, 1967 647 с.         621.396.9       О. Н. Анучин, Г. И. Емельянцев ; ред. В. Г. Пешехонов ;Интегрированные системы ориентации и навигации для морских подвижных объектов / Гос. науч. центр РФ - ЦНИИ "Электроприбор" 2-е изд., перераб. и доп СПб. : [б. и.], 2003 390 с.         681.2       Распопов В.Я. Микромеханические приборы. Тула, 2002, 367 с.       6         681.58       Меркурьев И.В., Подалков В.В. Динамика микромеханического и волнового твердотельного гироскопа М.: ФИЗМАТЛИТ, 2009. – 228 с.       6         629.76/78       Б.В. Раушенбах, Е.Н. Токарь Управление ориентацией космических аппаратов. Наука, 1974 600 с       8         531       Курс теоретической механики [Текст] : в 2 т : учебник. Т. 2. Динамика / Н. В. Бутенин, Я. А. Лунц, Д. Р. Меркин 3-е изд., испр М.: Наука :		Учебное пособие для вузов / Л. А.Северов, 1996	57
A65       Корректируемые системы / В. Д.Андреев М. : Наука, 1967 647 с.         621.396.9       О. Н. Анучин, Г. И. Емельянцев ; ред. В. Г. Пешехонов ;Интегрированные системы ориентации и навигации для морских подвижных объектов / Гос. науч. центр РФ - ЦНИИ "Электроприбор" 2-е изд., перераб. и доп СПб. : [б. и.], 2003 390 с.         681.2       Распопов В.Я. Микромеханические приборы. Тула, 2002, 367 с.       6         681.58       Меркурьев И.В., Подалков В.В. Динамика микромеханического и волнового твердотельного гироскопа М.: ФИЗМАТЛИТ, 2009.—228 с.       6         629.76/78       Б.В. Раушенбах, Е.Н. Токарь Управление ориентацией космических аппаратов. Наука, 1974 600 с       8         531       Курс теоретической механики [Текст] : в 2 т : учебник. Т. 2. Динамика / Н. В. Бутенин, Я. А. Лунц, Д. Р. Меркин 3-е изд., испр М. : Наука :       105	Б 53 навигационные системы: Учебное пособие СПб.: ГУАП, 2006 36 с.  629.7.05 Андреев, В. Д. Теория инерциальной навигации. Корректируемые системы / В. Д.Андреев М. :		64
A73       Пешехонов ;Интегрированные системы ориентации и навигации для морских подвижных объектов / Гос. науч. центр РФ - ЦНИИ "Электроприбор" 2-е изд., перераб. и доп СПб. : [б. и.], 2003 390 с.         681.2       Распопов В.Я. Микромеханические приборы. Тула, 2002, 367 с.       6         681.58       Меркурьев И.В., Подалков В.В. Динамика микромеханического и волнового твердотельного гироскопа М.: ФИЗМАТЛИТ, 2009.−228 с.       6         629.76/78       Б.В. Раушенбах, Е.Н. Токарь Управление ориентацией космических аппаратов. Наука, 1974 600 с       8         531       Курс теоретической механики [Текст] : в 2 т : учебник. Т. 2. Динамика / Н. В. Бутенин, Я. А. Лунц, Д. Р. Меркин 3-е изд., испр М. : Наука :       105			4
Р 24       Тула, 2002, 367 с.         681.58       Меркурьев И.В., Подалков В.В. Динамика микромеханического и волнового твердотельного гироскопа М.: ФИЗМАТЛИТ, 2009.–228 с.         629.76/78       Б.В. Раушенбах, Е.Н. Токарь Управление ориентацией космических аппаратов. Наука, 1974 600 с         531       Курс теоретической механики [Текст] : в 2 т : учебник. Т. 2. Динамика / Н. В. Бутенин, Я. А. Лунц, Д. Р. Меркин 3-е изд., испр М. : Наука :		Пешехонов ;Интегрированные системы ориентации и навигации для морских подвижных объектов / Гос. науч. центр РФ - ЦНИИ "Электроприбор" 2-е изд., перераб. и доп	3
М 52 микромеханического и волнового твердотельного гироскопа М.: ФИЗМАТЛИТ, 2009.–228 с.  629.76/78 Б.В. Раушенбах, Е.Н. Токарь Управление ориентацией космических аппаратов. Наука, 1974 600 с  531 Курс теоретической механики [Текст] : в 2 т : учебник. Т. 2. Динамика / Н. В. Бутенин, Я. А. Лунц, Д. Р. Меркин 3-е изд., испр М. : Наука :		1 1	6
P25       ориентацией космических аппаратов. Наука, 1974 600 с         531       Курс теоретической механики [Текст] : в 2 т : учебник. Т. 2. Динамика / Н. В. Бутенин, Я. А. Лунц, Д. Р. Меркин 3-е изд., испр М. : Наука :	М 52 микромеханического и волнового твердотельного		6
Б93 учебник. Т. 2. Динамика / Н. В. Бутенин, Я. А. Лунц, Д. Р. Меркин 3-е изд., испр М. : Наука :	Р25 ориентацией космических аппаратов. Наука,		8
		учебник. Т. 2. Динамика / Н. В. Бутенин, Я. А. Лунц, Д. Р. Меркин 3-е изд., испр М. : Наука :	105

621.317 K47	Клаассен, К. Б. Основы измерений. Электронные методы и приборы в измерительной технике [Текст] = Electronic measurement and instrumentation: [Учебное пособие] / К. Б. Клаассен; Пер. с англ. Е. В. Воронова, А. Л. Ларина М.: Постмаркет, 2002 350 с.	2
004 П 27	Перлюк В. В. Компьютерные технологии хранения и обработки данных [Текст]: практикум; СПетерб. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения СПб.: Изд-во ГУАП, 2006 106 с.	
004.4 Л 47	Леонтьев, А. Е. Системы реального времени [Текст]: учебное пособие / СПетерб. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения; СПетерб. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения СПб.: Изд-во ГУАП, 2011175с.	100
004.4(075) Γ68	004.4(075) Гордеев, Александр Владимирович. Управление	
681.5 Избранные главы теории автоматического управления с примерами на языке MATLAB: монография / Б. Р. Андриевский, А. Л. Фрадков. – СПб. : Наука, 1999. – 467 с. :		9
681.5.01(083) C74	Справочник по теории автоматического управления: справочное издание / А. Г. Александров [и др.]; ред. А. А. Красовский. – М.: Наука: Физматлит, 1987. – 712 с.:	24
ББК 22.1817 Ч49	И.Г.Черноруцкий. – Методы оптимизации в теории управления: Учебное пособие- СПб., Питер, 2004	60
629.7 П 75	Параев Ю.И. Алгебраические методы в теории линейных систем управления Томск. Изд.ТГУ. 1980 г.	35
О04/И 88- 128753-ED Смирнов О. Л. Использование комплекса ANSYS при проектировании приборов и электронных средств [Электронный ресурс] : методические указания к лабораторным работам / СПетерб. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения ; Изд-во ГУАП, 2014 138 с.		150
621.3 M 74	Моделирование и исследование конструкций узлов электронных узлов с использованием Solidworks и Ansys [Текст] : методические указания к лабораторным работам / СПетерб. гос.	150

	ун-т аэрокосм. приборостроения ; сост.: А. А. Козлов, О. Л. Смирнов СПб. : Изд-во ГУАП, 2015 59 с.	
004(075) П16	А. И. Панферов, А. В. Лопарев, В. К. Пономарев. Применение Mathcad в инженерных расчетах: Учеб. пособие /СПбГУАП. СПб., 2004. 88 с.: ил. ict.edu.ru/ft/005590/panferov.pdf	100
	Л.А. Мироновский, К. Ю. Петрова. ВВЕДЕНИЕ В МАТLAB. Учеб. пособие /СПбГУАП. СПб., 2005. 122 с.: ил. guap.ru/guap/kaf44/trud/mironovsky_petrova_matlab.p df	100

### 7.2. Дополнительная литература

Перечень дополнительной литературы для использования при подготовке к ГИА приведен в таблице 5.

Таблица 5 – Перечень дополнительной литературы

Шифр/URL		Количество
	Библиографическая ссылка	экземпляров
адрес		в библиотеке
ББК 630.205	Ногин В.Д. Принятие решений в	15
	многокритериальной среде. Количественный	
	подход М.: Физматлит, 2002 176 с.	
671.2	Ю.И.Дягтерев Исследование операций, М., Высшая	15
Д 27	школа, 1986.	
851.2(075)	Реклейтис Г., Рейвиндран А., Рэгсдел	30
P25	К.Оптимизация в технике: В 2-х кн. Пер. с англ	
	М.: Мир, 1986.	
8(075)=30	Архипов, А. Ф. Самоучитель перевода	61
A87 8H	с немецкого языка на русский/ А. Ф. Архипов М.:	
Высш. шк., 1991 255 с ISBN 5-06-000805-3:		
8(075)=40	Китайгородская, Г. А. Французский язык:	65
К45 8Ф	Интенсивный курс обучения. : Учебное пособие для	
	вузов/ Г. А.Китайгородская 3-е изд., испр. и доп.,	
	учеб М.: Высш. шк., 1992 318 с.: ил., табл	
	Загл. обл.: Интенсивный курс На с. 6 - 7:	
	Методические разъяснения и рекомендации для	
	преподавателя На с. 289 - 304 : Appendice 1.	
	Recommandations a la Jeunesse Ha c. 305 - 316 :	
	Appendice 2. Краткий грамматический справочник	
	- ISBN 5-06-002501-2	
8=20	Realms of engineering (Учись читать научно-	198
R30	техническую литературу): методические указания	
8А(ГУАП)	по развитию навыков профессионально-	
	ориентированного чтения/ СПетерб. гос. ун-т	
	аэрокосм. приборостроения; сост.: В. О. Перминов,	

	И. И. Громовая СПб.: ГОУ ВПО "СПбГУАП", 2007 33 с	
519.1/.2 C 79	Основы теории оценивания с приложениями к задачам обработки навигационной информации [Текст]: учебное пособие. Ч. 1. Введение в теорию оценивания / О. А. Степанов; — СПб.: Изд-во ГНЦ РФ — ЦНИИ «Электроприбор», 2009. — 496 с.	14
621.396.9 C79	Применение теории нелинейной фильтрации в задачах обработки навигационной информации: монография / О. А. Степанов ;— 3-е изд. — СПб. : Изд-во ГНЦ РФ — ЦНИИ «Электроприбор», 2003. — 370 с. :	10
001 P83	Рузавин Г.И. Методология научных исследований М.: ЮНИТИ - ДАНА, 2005 287 с. RuTracker.org>forum/viewtopic.php	1
001 C12	Основы научных исследований [Текст]: учебное пособие / Р. А. Сабитов; Челяб. гос. ун-т Челябинск: Изд-во ЧелГУ, 2002 140 с. window.edu.ru>resource/772/73772sabitov_nir.pdf	1
629.7 Д 38	Детали и элементы гироскопических приборов / Н. Ф. Бабаева [и др.] Л. : Судпромгиз, 1962 498 с.	40
629.7 Б 95	Синтез систем ориентации, навигации и стабилизации с помощью ЦВМ [Текст]: учебное пособие / Г. М. Быкова, А. И. Парфенов; ред. Л. А. Северов, 1986 69 с.	29
629.7 Б95	Основы автоматизации проектирования систем ориентации, навигации и стабилизации [Текст]: Учебное пособие. Ч. 1 / Г. М. Быкова; Ред.: Л. А. Северов, 1982 100 с.	102
	Воздушная навигация и аэронавигационное обеспечение полетов /Под ред. Н.Ф. Миронова. – М.: Транспорт, 1992	
681.5 H 49	О. А. Степанов. Основы теории оценивания с приложениями к задачам обработки навигационной информации. Учебное пособие. Ч. 2. Введение в теорию - СПб. : Изд-во ГНЦ РФ - ЦНИИ "Электроприбор", 2012 417 с. :	20
	Евстифеев М.И., Панферов А.И., Пономарев В.К., Северов Л.А., Скорина С.Ф. Микромеханические инерциальные чувствительные элементы. Микромеханические гироскопы. – СПб, ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», ГУАП, 2007, 87 с. Электронное учебное пособие. Ресурс кафедры.	
	Лукьянов Д.П. Микромеханические акселерометры и микропроцессоры на ПАВ. – СПб, ГЭУ «ЛЭТИ», ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», 2005, 92 с. Электронное учебное пособие. Ресурс кафедры.	

	В.Н. Васильев Системы ориентации космических аппаратов, М.: ФГУП "НПП ВНИИЭМ", 2009 309c.	
	Бровкин А.Г., Бурдыгов Б.Г., Гордийко С.В. и др. под редакцией А.С. Сырова. Бортовые системы управления космическими аппаратами – М.: Издво МАИ-ПРИНТ, 2010304с. epizodsspace.no-	
	ip.org>bortovye/bortovye2010.pdf	
004.4 3-14	С.Ю. Лупов, С.И. Муякшин, В.В. Шарков LabVIIEW в примерах и задачах Нижний Новгород 2007	электронн ый экземпляр
389 Б91	Бурдун, Г. Д. Основы метрологии [Текст]: учебное пособие / Г. Д. Бурдун, Б. Н. Марков; ред. Г. Д. Бурдун 2-е изд., доп М.: Изд-во стандартов, 1975 335 с.	30+15
681.5 L11	LabVIEW [Текст]: практикум по основам измерительных технологий: учебное пособие / В. К. Батоврин [и др.] М.: ДМК Пресс, 2005 208 с. + 1 эл. опт. диск (CD-ROM).	19
004 П 27	Перлюк В. В. Компьютерные технологии хранения и обработки данных [Текст]: практикум; СПетерб. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения СПб.: Изд-во ГУАП, 2006 106 с.	75
681.5 M 54	Методы классической и современной теории автоматического управления: учебник в 5 т. / ред.: К. А. Пупков, Н. Д. Егупов. – 2-е изд., перераб. И доп. – М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2004. Т. 3: Синтез регуляторов систем автоматического управления / К. А. Пупков [и др.]. – 2004. – 616 с	2
681.5 T 33	Теория автоматического управления: учебник / С. Е. Душин [и др.]; ред. В. Б. Яковлев. – 3-е изд., стер. – М.: Высш. Шк., 2009. – 566 с.	10
629.7 К95	Квакернаак X., Сиван Р Линейные оптимальные системы управления. \\ М.: Мир.1977	20
004.9 П 92	Попов Е.П. Теория линейных систем автоматического регулирования и управления: Учебн. пособие для втузов 2-е изд., перераб. и доп М.: Наука. Гл. ред. физмат. лит, 1989. – 304с	30
851.2(075) P25	Фельдбаум А.А., Бутковский А.Г. Методы теории автоматического управления М.: Наука. Гл. ред. физмат. лит, 1971 744 с.	20
	Сагадеева Ю.А., Копысов С.П., Новиков А.К. Введение в метод конечных элементов. Ижевск, 2011г.	

elibrary.udsu.ru>xmlui/bitstream/handle/123456789	
Пересыпкин К. В., Пересыпкин В. П., Иванова Е. А.Электронный курс лекций "Компьютерный инженерный анализ" ssau.ru>files/education/uch_posob/Электронный	
http://exponenta.ru/	
https://www.mathworks.com/help/pdf_doc/matlab/getst art.pdf	

# 8. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети ИНТЕРНЕТ

Перечень ресурсов информационно–телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых при подготовке к ГИА, представлен в таблице 6.

Таблица 6 – 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 7.

Таблица 7 – Материально-техническая база

№ п/п	Наименование материально-технической базы	Номер аудитории
1	Аудитория	13-04
2	Дисплейный класс	13-03в

# 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 8.

Таблица 8 – Состав средств измерения индикаторов достижения компетенций, оценочные средства для проведения  $\Gamma$ Э

Форма проведения ГЭ	Перечень оценочных средств
Письменная	Список вопросов к экзамену Задачи

- 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 ГЭ.

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  $\Phi \Gamma OC$  по освоению компетенций для соответствующей  $O\Pi$ .

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 9).

Таблица 9 – Критерии оценки уровня сформированности компетенций

Оценка ком	петенции	
100-балльная	5-балльная	Характеристика сформированных компетенций
шкала	шкала	
85 ≤ K ≤ 100	«ОНРИПТО»	<ul> <li>студент глубоко и всесторонне усвоил учебный материал образовательной программы (ОП);</li> <li>уверенно, логично, последовательно и грамотно его излагает;</li> <li>опираясь на знания основной и дополнительной литературы, тесно привязывает усвоенные научные положения к практической деятельности направления;</li> <li>умело обосновывает и аргументирует выдвигаемые им идеи;</li> <li>делает выводы и обобщения;</li> <li>свободно владеет системой специализированных понятий.</li> </ul>
70 ≤ K ≤ 84	«хорошо»	<ul> <li>студент твердо усвоил учебный материал образовательной программы, грамотно и по существу излагает его, опираясь на знания основной литературы;</li> <li>не допускает существенных неточностей;</li> <li>увязывает усвоенные знания с практической деятельностью направления;</li> <li>аргументирует научные положения;</li> <li>делает выводы и обобщения;</li> <li>владеет системой специализированных понятий.</li> </ul>
55 ≤ K ≤ 69	«удовлетво- рительно»	<ul> <li>студент усвоил только основной учебный материал образовательной программы, по существу излагает его, опираясь на знания только основной литературы;</li> <li>допускает несущественные ошибки и неточности;</li> <li>испытывает затруднения в практическом применении</li> </ul>

		знаний направления;  — слабо аргументирует научные положения;  — затрудняется в формулировании выводов и обобщений;
		<ul><li>– частично владеет системой специализированных понятий.</li></ul>
K≤54	«неудовлетво- рительно»	<ul> <li>студент не усвоил значительной части учебного материала образовательной программы;</li> <li>допускает существенные ошибки и неточности при рассмотрении проблем в конкретном направлении;</li> <li>испытывает трудности в практическом применении знаний;</li> <li>не может аргументировать научные положения;</li> <li>не формулирует выводов и обобщений.</li> </ul>

### 10.1.4. Типовые контрольные задания или иные материалы

Список вопросов и/или задач для проведения ГЭ в письменной/устной форме представлены в таблице 10. Тесты для ГЭ, проводимого с применением средств электронного обучения, представлены в таблице 11.

Таблица 10 – Список вопросов для ГЭ, проводимого в письменной/устной форме

	Список вопросов для ГЭ, проводимого в письменной форме	Компетен ции
1	Классификация МЭМС	ПК-1
2	Кремниевая технология МЭМС. Процессы нанесения и удаления слоев в кремниевой технологии	ПК-1
3	Основные характеристики ММГ (диапазон измерений, чувствительность, масштабный коэффициент, полоса пропускания) и их взаимосвязь	ПК-1
4	Принципы построения, конструкция, характеристики ироскопов LL- типа	ПК-1
5	Принципы построения, конструкция, характеристики гироскопов LR- типа	ПК-1
6	Принципы построения, конструкция, характеристики гироскопов RR- типа	ПК-1
7	Расчётные схемы и базовые уравнения движения микромеханических гироскопов гироскопов LL- типа	ПК-1
8	Расчётные схемы и базовые уравнения движения микромеханических гироскопов гироскопов LR- типа	ПК-1

9	Расчётные схемы и базовые уравнения движения микромеханических гироскопов гироскопов RR- типа	ПК-1
10	Динамические характеристики микромеханических гироскопов	ПК-1
11	Стабильность динамических характеристик и частотная настройка микромеханических гироскопов	ПК-1
12	Особенности конструкции и основные источники погрешностей гироскопов LL- и RR-типов	ПК-1
13	Влияние массовых характеристик ЧЭ на поведение микромеханического гироскопа	ПК-1
14	Влияние жесткости подвеса ротора по каналам первичных и вторичных колебаний микромеханического гироскопа.	ПК-1
15	Влияние амплитуды и частоты вынужденных первичных колебаний микромеханического гироскопа.	ПК-1
16	Влияние сочетаний технологического разброса параметров роторного ММГ (разбалансировки, технологические возмущения жесткости и моментов инерции рамки и ЧЭ) на выходные характеристики гироскопа и его дрейф	ПК-1
17	Постановка задачи начальной выставки инерциальной вертикали.	ПК-1
18	Основные положения и постановка задачи оценивания на основе детерминированного подхода. Метод наименьших квадратов и его модификации. Общие решения линейной задачи оценивания	ОПК-6
19	Примеры и постановка задач комплексной обработки измерений	ОПК-6
20	Инвариантная и неинвариантная схемы комплексной обработки.	ОПК-6
21	Постановка и общее решение линейной задачи рекуррентной оптимальной фильтрации случайных последовательностей. Дискретный фильтр Калмана.	ОПК-6
22	Постановка и общее решение линейной задачи оптимальной фильтрации непрерывных случайных процессов. Фильтр Калмана-Бьюси.	ОПК-6
23	Связь непрерывных и дискретных алгоритмов фильтрации. Стохастическая эквивалентность.	ОПК-6
24	Методика и особенности проектирования одноосного гиростабилизатора на динамически настраиваемом гироскопе	ПК-1

25   Методика и особенности проектирования одноосного гиростабилизатора на кольцевом лазерном гироскопе   ПК-1			
гиростабилизатора на волоконно-оптическом гироскопе  27 Методика и особенности проектирования одноосного гиростабилизатора на поплавковом интегрирующем гироскопе  28 Методика и особенности проектирования одноосного гиростабилизатора на «сухом» гироблоке.  29 Расчет параметров кинематической азимутальной коррекции гироскопа паправления  30 Расчет параметров момситной азимутальной коррекции гироскопа направления  31 Определение параметров межрамочной горизонтальной коррекции гироскопа направления  32 Расчет параметров горизонтальной коррекции на основе маятникового нивелирования гироскопа направления  33 Минимизация влияния перекрестной утловой скорости на показания датчика угловой скорости с электрической пружиной  34 Обеспечение заданного значения нижней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  35 Обеспечение заданного значения верхней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  36 Понятие о системе управления движением КА. ПК-1  37 Классификация СУД КА. ПК-1  38 Уравнение движения КА. ПК-1  39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления. ПК-1  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1	25	1 1	ПК-1
гиростабилизатора на поплавковом интегрирующем гироскопе  28 Методика и особенности проектирования одноосного гиростабилизатора на «сухом» гироблоке.  29 Расчет параметров кинематической азимутальной коррекции гироскопа направления  30 Расчет параметров моментной азимутальной коррекции пК-1  31 Определение параметров межрамочной горизонтальной коррекции гироскопа направления  32 Расчет параметров горизонтальной коррекции на основе маятникового нивелирования гироскопа направления  33 Минимизация влияния перекрестной угловой скорости на показания датчика угловой скорости с электрической пружиной  34 Обеспечение заданного значения нижней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  35 Обеспечение заданного значения верхней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  36 Понятие о системе управления движением КА. ПК-1  37 Классификация СУД КА. ПК-1  38 Уравнение движения КА. ПК-1  39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления.  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	26	1 1	ПК-1
гиростабилизатора на «сухом» гироблоке.  29 Расчет параметров кинематической азимутальной коррекции ПК-1 гироскопа направления  30 Расчет параметров моментной азимутальной коррекции ПК-1 гироскопа направления  31 Определение параметров межрамочной горизонтальной коррекции гироскопа направления  32 Расчет параметров горизонтальной коррекции на основе маятникового нивелирования гироскопа направления  33 Минимизация влияния перекрестной угловой скорости на показания датчика угловой скорости с электрической пружиной  34 Обеспечение заданного значения нижней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  35 Обеспечение заданного значения верхней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  36 Понятие о системе управления движением КА. ПК-1  37 Классификация СУД КА. ПК-1  38 Уравнение движения КА. ПК-1  39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления. ПК-1  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1	27	гиростабилизатора на поплавковом интегрирующем	ПК-1
тироскопа направления  30 Расчет параметров моментной азимутальной коррекции пироскопа направления  31 Определение параметров межрамочной горизонтальной коррекции гироскопа направления  32 Расчет параметров горизонтальной коррекции на основе маятникового нивелирования гироскопа направления  33 Минимизация влияния перекрестной угловой скорости на показания датчика угловой скорости с электрической пружиной  34 Обеспечение заданного значения нижней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  35 Обеспечение заданного значения верхней границы диапазопа измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  36 Понятие о системе управления движением КА. ПК-1  37 Классификация СУД КА. ПК-1  38 Уравнение движения КА. ПК-1  39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления.  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  41 Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	28	• •	ПК-1
Тироскопа направления   ПК-1	29		ПК-1
Коррекции гироскопа направления   32   Расчет параметров горизонтальной коррекции на основе маятникового нивелирования гироскопа направления   33   Минимизация влияния перекрестной угловой скорости на показания датчика угловой скорости с электрической пружиной   34   Обеспечение заданного значения нижней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной   35   Обеспечение заданного значения верхней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной   36   Понятие о системе управления движением КА.   ПК-1   37   Классификация СУД КА.   ПК-1   38   Уравнение движения КА.   ПК-1   39   Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления.   40   Уравнения движения КА относительно центра масс.   ПК-1   16-1   17   17   17   18-1	30		ПК-1
33       Минимизация влияния перекрестной угловой скорости на показания датчика угловой скорости с электрической пружиной       ОПК-2         34       Обеспечение заданного значения нижней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной       ОПК-2         35       Обеспечение заданного значения верхней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной       ОПК-2         36       Понятие о системе управления движением КА.       ПК-1         37       Классификация СУД КА.       ПК-1         38       Уравнение движения КА.       ПК-1         39       Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления.       ПК-1         40       Уравнения движения КА относительно центра масс.       ПК-1         41       Гравитационная система стабилизации и ориентации.       ПК-1         42       Аэродинамическая система стабилизации и ориентации.       ПК-1	31		ПК-1
показания датчика угловой скорости с электрической пружиной  34 Обеспечение заданного значения нижней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  35 Обеспечение заданного значения верхней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  36 Понятие о системе управления движением КА. ПК-1  37 Классификация СУД КА. ПК-1  38 Уравнение движения КА. ПК-1  39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления. ПК-1  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  41 Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	32	1 1 1	ПК-1
измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  35 Обеспечение заданного значения верхней границы диапазона измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  36 Понятие о системе управления движением КА. ПК-1  37 Классификация СУД КА. ПК-1  38 Уравнение движения КА. ПК-1  39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления.  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  41 Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	33	показания датчика угловой скорости с электрической	ОПК-2
измерений датчика угловой скорости с механической пружиной  36 Понятие о системе управления движением КА. ПК-1  37 Классификация СУД КА. ПК-1  38 Уравнение движения КА. ПК-1  39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления.  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  41 Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	34	измерений датчика угловой скорости с механической	ОПК-2
37 Классификация СУД КА. ПК-1  38 Уравнение движения КА. ПК-1  39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления.  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  41 Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	35	измерений датчика угловой скорости с механической	ОПК-2
38 Уравнение движения КА. ПК-1  39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления.  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  41 Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	36	Понятие о системе управления движением КА.	ПК-1
39 Возмущающие моменты: внутренние, гравитационный, магнитный, аэродинамический, светового давления.  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  41 Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	37	Классификация СУД КА.	ПК-1
магнитный, аэродинамический, светового давления.  40 Уравнения движения КА относительно центра масс. ПК-1  41 Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1  42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	38	Уравнение движения КА.	ПК-1
41 Гравитационная система стабилизации и ориентации. ПК-1 42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	39		ПК-1
42 Аэродинамическая система стабилизации и ориентации. ПК-1	40	Уравнения движения КА относительно центра масс.	ПК-1
	41	Гравитационная система стабилизации и ориентации.	ПК-1
43 Электромагнитная система стабилизации и ориентации. ПК-1	42	Аэродинамическая система стабилизации и ориентации.	ПК-1
<u> </u>	43	Электромагнитная система стабилизации и ориентации.	ПК-1

44	Солнечная система стабилизации и ориентации.	ПК-1
45	Системы стабилизации и ориентации космического аппарата вращением.	ПК-1
46	Системы стабилизации и ориентации космического аппарата на основе инерционных маховиков.	ПК-1
47	Конструкция датчика угловой скорости ДУС 970.	ОПК-2
48	Конструкция поплавкового датчика угловой скорости ДУСМ	ОПК-2
49	Конструкция датчика угловой скорости с гиромотором постоянного тока	ОПК-2
50	Проектирование корректирующего контура в датчике угловой скорости компенсационного типа	ОПК-2
51	Функциональная схема блока электроники в датчике угловой скорости компенсационного типа. Схема и работа синхронного детектора (фазочувствительного выпрямителя)	ОПК-2
52	Схема и передаточная функция корретирующего контура в датчике датчика угловой скорости компенсационного типа	ОПК-2
53	Конструкция датчика угловой скорости компенсационного типа	ОПК-2
54	Конструкция гирополукомпаса ГПК 52	ОПК-2

Таблица 11 – Перечень задач для ГЭ, проводимого в письменной/устной форме

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

Таблица 12 – 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 деятельности в соответствии с требованиями  $\Phi\Gamma$ ОС по освоению компетенций для соответствующей ОП.

В качестве критериев оценки уровня сформированности (освоения) у студента компетенций применяется 5-балльная шкала, представленная в таблице 13.

Таблица 13 - Критерии оценки уровня сформированности компетенций

Оценка компетенции (5-балльная шкала)  — студент глубоко и всесторонне усвоил учебный материал ОП, уверенно, логично, последовательно и грамотно его излагает;  — опираясь на знания основной и дополнительной литературы, студент свободно привязывает усвоенные научные положения к практической деятельности, обосновывая выдвинутые предложения;  — студент умело обосновывает и аргументирует выбор темы ВКР и выдвигаемые им идеи;  — студент аргументировано 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			
материал ОП, уверенно, логично, последовательно и грамотно его излагает;  — опираясь на знания основной и дополнительной литературы, студент свободно привязывает усвоенные научные положения к практической деятельности, обосновывая выдвинутые предложения;  — студент умело обосновывает и аргументирует выбор темы ВКР и выдвигаемые им идеи;  — студент аргументировано 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	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Характеристика сформированных компетенций	
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	«ОТЛИЧНО»	материал ОП, уверенно, логично, последовательно и грамотно его излагает;  — опираясь на знания основной и дополнительной литературы, студент свободно привязывает усвоенные научные положения к практической деятельности, обосновывая выдвинутые предложения;  — студент умело обосновывает и аргументирует выбор темы ВКР и выдвигаемые им идеи;  — студент аргументировано 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	

	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 точно и грамотно использует
	профессиональную терминологию при защите ВКР.
	– 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;
	<ul> <li>студент обоснованно делает выводы;</li> </ul>
	<ul> <li>прослеживается зависимость между поставленными целью и задачами и полученными результатами работы</li> </ul>
	и/или исследования;
	– студент владеет системой специализированных
«хорошо»	понятий;
(аторошен	<ul> <li>содержание доклада и иллюстративно-графического</li> </ul>
	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;
	<ul><li>– студент придерживается регламента выступления;</li><li>– студент ясно излагает материалы доклада;</li></ul>
	<ul> <li>присутствует логика в ответах студента на</li> </ul>
	поставленные членами ГЭК вопросы;
	- студент грамотно использует профессиональную
	терминологию при защите ВКР.
	– студент слабо усвоил учебный материал ОП, при его изложении допускает неточности;
	– опираясь на знания только основной литературы,
	студент привязывает научные положения к практической
	деятельности направления, выдвигая предложения;
	– студент слабо и неуверенно обосновывает выбор темы
«удовлетворительно»	ВКР и выдвигаемые им идеи;
	– студент не аргументировано делает выводы и заключение;
	<ul> <li>не прослеживается зависимость между поставленными</li> </ul>
	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);
	<ul> <li>– студент слабо выделяет основные результаты своей</li> </ul>
	профессиональной деятельности и не обосновывает их
	теоретическую и практическую значимость;
	– студент отступает от регламента выступления;
	- студент сбивчиво и не уверено излагает материалы
	доклада;
	<ul> <li>отсутствует логика в ответах студента на</li> </ul>
	поставленные членами ГЭК вопросы;
	– студент не точно использует профессиональную
	терминологию при защите ВКР.
	– студент не усвоил учебный материал ОП, при его
	изложении допускает неточности;
	– допускает существенные ошибки и неточности при
	рассмотрении проблем в конкретном направлении;
	<ul> <li>студент не может обосновать выбор темы ВКР;</li> </ul>
	<ul> <li>студент не может сформулировать выводы;</li> </ul>
	- 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;
«неудовлетворительно»*	<ul> <li>студент не соблюдает требования к оформлению ВКР</li> </ul>
	и иллюстративно-графического (при наличии) материала;
	<ul> <li>– студент не выделяет основные результаты своей</li> </ul>
	профессиональной деятельности и не может обосновать их
	теоретическую и практическую значимость;
	– студент не соблюдает регламент выступления;
	<ul> <li>отсутствует аргументированность при изложении</li> </ul>
	материалов доклада;
	- отсутствует ясность в ответах студента на
	поставленные членами ГЭК вопросы;
	- студент не грамотно использует профессиональную
	терминологию при защите ВКР;
	- содержание ВКР не соответствует установленному
	уровню оригинальности.

<sup>\*</sup> Примечание: оценка неудовлетворительно ставится, если ВКР и ее защита не удовлетворяют большинству перечисленных в таблице 13критериев.

#### 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 составляет 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 «Проведение в ГУАП государственной итоговой аттестации по образовательным программам высшего образования программам бакалавриата, программам специалитета и программам магистратуры»;
- РДО ГУАП. СМК 2.76 Положение «Порядок 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.

### Список тем ВКР по направлению 24.04.02 на 2022г.

Тема
Разработка системы навигации с использованием радионавигационных систем.
Исследование алгоритма автономного контроля целостности навигационной аппаратуры потребителя.
Системы управления относительным движением малых спутников.
Совершенствование процесса моделирования системы амортизации гироскопов высокой точности.
Инерциально-измерительный модуль на микромеханических датчиках.
Датчик угловой скорости на основе динамически настраиваемого гироскопа.
Исследование динамических характеристик микромеханических гироскопов.
Пирометрическая система ориентации беспилотного летательного аппарата.
Алгоритм идентификации параметров микромеханического гироскопа.
Исследование системы управления при неполной информации об угловой ориентации воздушного судна.
Магнитометрическая система ориентации беспилотного летательного аппарата.
Привод антенны кругового обзора.
Исследование методов обеспечения заданной эксплуатационной надежности системы управления среднемагистрального воздушного судна.
Динамика волнового микромеханического гироскопа компенсационного типа.
Молекулярно-электронный сейсмоприемник с обратной связью
Разработка и исследование вычислительного алгоритма бесплатформенной гировертикали на основе комплементарного фильтра
Адаптивные алгоритмы в интегрированных навигационных комплексах

Рецензия на программу государственной итоговой аттестации по направлению подготовки/специальности «24.04.02 «Системы управления движением и навигация» от работодателя

## 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