

## **Аннотация рабочей программы дисциплины**

### **Б1.В.ДВ.02.01«Надежность систем управления движением»**

*Цель освоения дисциплины:* получение знаний в области теории надежности и практики создания современных высоконадежных систем, привития студентам навыков расчетного и экспериментального определения характеристик надежности, прогнозирования надёжности и обеспечения надежности в процессе проектирования, производства и эксплуатации.

*Формирование компетенций в области мехатроники и робототехники.*

*Формируемые компетенции:*

ПК-10 - Способность обосновывать технические решения, обеспечивающие требования надежности;

ПК-10 (ИД-1) - Знает основные характеристики и показатели надежности;

ПК-10 (ИД-2) - Применяет методики расчета показателей надежности.

*Форма промежуточной аттестации:* зачет.