

Аннотация рабочей программы дисциплины

Б1.В.03 «Системы навигации наземных объектов»

Цель освоения дисциплины: знать виды приборов и систем ориентации и навигации наземных объектов, их принципы работы, характеристики и особенности конструктивного исполнения, состав структуру и схемы построения гироскопических стабилизаторов; методы составления кинематических уравнений гироскопических систем; решать вопросы, связанные с проведением научных исследований при выполнении оценки функционирования проектных приборов и систем ориентации и навигации при разработке новой техники в области робототехники.

Формирование компетенций в области мехатроники и робототехники.

Формируемые компетенции:

ПК-1 - Способность к отладке ПО для систем навигации;

ПК-1 (ИД-1) - Знает среду, язык, операционную систему разработки программного обеспечения, специфику управления системой;

ПК-1 (ИД-2) - Способен к разработке методики локализации и исправления ошибок;

ПК-3 - Способность к анализу, расчету, проектированию, конструированию элементов систем навигации на уровне технического и рабочего проектов;

ПК-3 (ИД-1) - Знает последовательность этапов проектирования и их содержание;

ПК-3 (ИД-2) - Владеет методами конструирования анализа и расчета элементов систем навигации;

ПК-9 - Способность применять современные программные среды для управления элементами систем навигации;

ПК-9 (ИД-1) - Знает структуру и состав среды разработки ПО систем управления.

Форма промежуточной аттестации: зачет, экзамен.