

## **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): знать основные характеристики и показатели надежности;

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

*Форма промежуточной аттестации: зачет.*