

Аннотация рабочей программы дисциплины
Б1.В.05 «Моделирование робототехнических систем»

Цель освоения дисциплины: знать модели, методы и алгоритмы различных уровней для анализа технических решений роботов и РТС; уметь формулировать задачу, принимать решение по использованию той или иной модели, разрабатывать математические модели анализа роботов и РТС; применять программное обеспечение методов анализа роботов и РТС, работать с современным программным обеспечением методов анализа роботов и РТС.

Формирование компетенций в области мехатроники и робототехники.

Формируемые компетенции:

ПК- 4 - Готовность к моделированию и исследованию систем управления элементов и подсистем ГПС на основе САПР и опыта разработки конкурентноспособных изделий

ПК-4 (ИД-1) - Знает назначение, основные ППП, характеристики MathCAD, MatLAB, AutoCad, P-CAD, Electronics Workbench, и/или их аналогов.

ПК-4 (ИД-2) - Использует ППП при конструкторских и схемотехнических расчетах.

Форма промежуточной аттестации: зачет.