

**Министерство науки и высшего образования РФ**  
**Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение**  
**высшего образования**  
**«Национальный исследовательский университет «МЭИ»**

---

Направление подготовки/специальность: 15.04.06 Мехатроника и робототехника

Наименование образовательной программы: Разработка компьютерных технологий управления и математического моделирования в робототехнике и мехатронике

Уровень образования: высшее образование - магистратура

Форма обучения: Очная

**Рабочая программа дисциплины**  
**ИНФОРМАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ В МЕХАТРОНИКЕ И**  
**РОБОТОТЕХНИКЕ**

Блок:	Блок 1 «Дисциплины (модули)»
Часть образовательной программы:	Обязательная
№ дисциплины по учебному плану:	Б1.О.12
Трудоемкость в зачетных единицах:	1 семестр - 3;
Часов (всего) по учебному плану:	108 часов
Лекции	1 семестр - 16 часов;
Практические занятия	1 семестр - 16 часов;
Лабораторные работы	не предусмотрено учебным планом
Консультации	1 семестр - 16 часов;
Самостоятельная работа	1 семестр - 55,4 часа;
в том числе на КП/КР	1 семестр - 55,4 часа;
Иная контактная работа	1 семестр - 4 часа;
включая:	
Проверочная работа	
Промежуточная аттестация:	
Защита курсовой работы	1 семестр - 0,3 часа;
Зачет с оценкой	1 семестр - 0,3 часа;
	всего - 0,6 часа

**Москва 2023**

**ПРОГРАММУ СОСТАВИЛ:**

Преподаватель

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Орлов И.В.
	Идентификатор	Rdedd75c5-OrlovIV-3bff3095

И.В. Орлов

**СОГЛАСОВАНО:**

Руководитель  
образовательной  
программы

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Свириденко О.В.
	Идентификатор	R9097b88f-SviridenkoOV-16830d5

О.В.  
Свириденко

Заведующий выпускающей  
кафедрой

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Меркурьев И.В.
	Идентификатор	Rd52c763c-MerkuryevIV-1e4a883c

И.В. Меркурьев

## 1. ЦЕЛИ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

**Цель освоения дисциплины:** изучение принципов построения информационных систем роботов, их чувствительных элементов, измерительных схем и усилителей; рассмотрение физических принципов, используемых при создании различных датчиков, изучение математических зависимостей, позволяющих рассчитывать основные параметры чувствительных элементов..

### Задачи дисциплины

- изучение типов датчиков и алгоритмов обработки поступающей с них информации, применяемых при создании информационных систем для решения задач робототехники;
- овладение методами решения прикладных задач в области информационных устройств в мехатронике и робототехнике, включая методы реализации технического зрения и силомоментного очувствления;
- формирование устойчивых навыков по применению арсенала знаний в области чувствительных элементов при решении робототехнических задач.;
- Освоение данной дисциплины вносит существенный вклад в формирование следующих компетенций:

Общекультурные компетенции из ФГОС:

- способностью совершенствовать и развивать свой интеллектуальный и общекультурный уровень (ОК-1);
- способностью использовать в практической деятельности новые знания и умения, как относящиеся к своему научному направлению, так и, в новых областях знаний, непосредственно связанных с профессиональной сферой деятельности (ОК-3);

Общепрофессиональные компетенции из ФГОС:

- владением современными информационными технологиями, готовностью применять современные и специализированные средства автоматизированного проектирования и машинной графики при проектировании систем и их отдельных модулей, знать и соблюдать основные требования информационной безопасности (ОПК-3);

Профессиональные компетенции из ФГОС:

- способностью использовать имеющиеся программные пакеты и, при необходимости, разрабатывать новое программное обеспечение, необходимое для обработки информации и управления в мехатронных и робототехнических системах, а также для их проектирования (ПК-2);
- способностью разрабатывать экспериментальные макеты управляющих, информационных и исполнительных модулей мехатронных и робототехнических систем и проводить их исследование с применением современных информационных технологий (ПК-3);
- способностью осуществлять анализ научно-технической информации, обобщать отечественный и зарубежный опыт в области мехатроники и робототехники, средств автоматизации и управления, проводить патентный поиск (ПК-4);
- способностью внедрять на практике результаты исследований и разработок, выполненных индивидуально и в составе группы исполнителей, обеспечивать защиту прав на объекты интеллектуальной собственности (ПК-7);
- готовностью к руководству и участию в подготовке технико-экономического обоснования проектов создания мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей (ПК-8);
- способностью к подготовке технического задания на проектирование мехатронных и робототехнических систем их подсистем и отдельных устройств с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматизации, измерительной и вычислительной техники, а также новых устройств и подсистем (ПК-9);
- способностью участвовать в разработке конструкторской и проектной документации мехатронных и робототехнических систем в соответствии с имеющимися стандартами и техническими условиями (ПК-10)..

Формируемые у обучающегося **компетенции** и запланированные **результаты обучения** по дисциплине, соотнесенные с **индикаторами достижения компетенций**:

Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Запланированные результаты обучения
ОПК-2 Способен применять основные методы, способы и средства получения, хранения, переработки информации в области машиностроения	ИД-1 <sub>ОПК-2</sub> Применяет информационные технологии для поиска, хранения, обработки, анализа и представления информации	<p>уметь:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- –уметь пользоваться современным математическим обеспечением для инженерных расчётов (ПК-2);;</li> <li>- –осуществлять поиск, хранение, обработку и анализ информации из различных источников и баз данных (ПК-4);;</li> <li>- –уметь применять математические методы в ходе решения практических задач (ПК-2, ПК-3);.</li> </ul>
ОПК-2 Способен применять основные методы, способы и средства получения, хранения, переработки информации в области машиностроения	ИД-2 <sub>ОПК-2</sub> Применяет методы, средства и способы получения, преобразования и передачи измерительной информации	<p>знать:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- –основные понятия и концепции физики, принципы построения математических моделей физических явлений (ОПК-3);;</li> <li>- -чувствительные элементы информационных систем, датчики и их характеристики, датчики положения, импульсные оптические датчики положения;;</li> <li>- –основные методы, способы и средства автоматизации получения, хранения и переработки информации (ОПК-3, ПК-2);.</li> </ul>

## 2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ ВО

Дисциплина относится к основной профессиональной образовательной программе Разработка компьютерных технологий управления и математического моделирования в робототехнике и мехатронике (далее – ОПОП), направления подготовки 15.04.06 Мехатроника и робототехника, уровень образования: высшее образование - магистратура.

Требования к входным знаниям и умениям:

- знать –основы математического анализа, теории электричества, разделы курса физики посвященные оптике, магнетизму, полупроводникам; –основные методы, способы и средства получения, хранения и переработки информации; –основные понятия и концепции физики, принципы построения математических моделей физических явлений;
- уметь –уметь применять математические методы в ходе решения практических задач; –уметь пользоваться современным математическим обеспечением для инженерных расчётов; – осуществлять поиск, хранение, обработку и анализ информации из различных источников и баз данных;

Результаты обучения, полученные при освоении дисциплины, необходимы при выполнении выпускной квалификационной работы.

### 3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

#### 3.1 Структура дисциплины

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 зачетных единицы, 108 часов.

№ п/п	Разделы/темы дисциплины/формы промежуточной аттестации	Всего часов на раздел	Семестр	Распределение трудоемкости раздела (в часах) по видам учебной работы										Содержание самостоятельной работы/ методические указания	
				Контактная работа						СР					
				Лек	Лаб	Пр	Консультация		ИКР		ПА	Работа в семестре	Подготовка к аттестации /контроль		
КПР	ГК	ИККП	ТК												
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	
1	Элементы информационных систем	4	1	2	-	2	-	-	-	-	-	-	-	<p><b><u>Самостоятельное изучение теоретического материала:</u></b> повторение студентом изложенного на лекциях и практических занятиях учебного материала, выполнение заданий курсовой работы, подготовка к зачёту</p> <p><b><u>Изучение материалов литературных источников:</u></b> [4], 100-120</p>	
1.1	Чувствительные элементы информационных систем	2		1	-	1	-	-	-	-	-	-	-		
1.2	Датчики и их характеристики.	2		1	-	1	-	-	-	-	-	-	-		
2	Измерение кинетических и динамических величин	12			6	-	6	-	-	-	-	-	-	-	<p><b><u>Самостоятельное изучение теоретического материала:</u></b> повторение студентом изложенного на лекциях и практических занятиях учебного материала, подготовка к зачёту</p> <p><b><u>Изучение материалов литературных источников:</u></b> [3], 343-401</p>
2.1	Датчики положения	4		2	-	2	-	-	-	-	-	-	-		
2.2	Импульсные оптические датчики положения	4		2	-	2	-	-	-	-	-	-	-		
2.3	Датчики динамических величин	4		2	-	2	-	-	-	-	-	-	-		
3	Силомоментное ощущение и системы тактильного типа	8			4	-	4	-	-	-	-	-	-	-	<p><b><u>Подготовка курсовой работы:</u></b> повторение студентом изложенного на лекциях и практических занятиях учебного материала, выполнение заданий курсовой работы, подготовка к зачёту</p> <p><b><u>Изучение материалов литературных источников:</u></b> [2], 21-37</p>
3.1	Системы тактильного типа	4		2	-	2	-	-	-	-	-	-	-		
3.2	Силомоментное ощущение	4	2	-	2	-	-	-	-	-	-	-			

4	Локационные информационные системы	8	4	-	4	-	-	-	-	-	-	-	-	<u>Самостоятельное изучение теоретического материала:</u> повторение студентом изложенного на лекциях и практических занятиях учебного материала, подготовка к зачёту <u>Изучение материалов литературных источников:</u> [1], 231-340
4.1	Электромагнитные локационные системы	4	2	-	2	-	-	-	-	-	-	-	-	
4.2	Акустические локационные системы	2	1	-	1	-	-	-	-	-	-	-	-	
4.3	Оптические локационные системы	2	1	-	1	-	-	-	-	-	-	-	-	
	Зачет с оценкой	0.3	-	-	-	-	-	-	-	0.3	-	-	-	
	Курсовая работа (КР)	75.7	-	-	-	16	-	4	-	0.3	55.4	-	-	
	<b>Всего за семестр</b>	<b>108.0</b>	<b>16</b>	-	<b>16</b>	<b>16</b>	-	<b>4</b>	-	<b>0.6</b>	<b>55.4</b>	-	-	
	<b>Итого за семестр</b>	<b>108.0</b>	<b>16</b>	-	<b>16</b>	<b>16</b>		<b>4</b>		<b>0.6</b>	<b>55.4</b>			

**Примечание:** Лек – лекции; Лаб – лабораторные работы; Пр – практические занятия; КПП – аудиторные консультации по курсовым проектам/работам; ИККП – индивидуальные консультации по курсовым проектам/работам; ГК- групповые консультации по разделам дисциплины; СР – самостоятельная работа студента; ИКР – иная контактная работа; ТК – текущий контроль; ПА – промежуточная аттестация

## **3.2 Краткое содержание разделов**

### 1. Элементы информационных систем

#### 1.1. Чувствительные элементы информационных систем

Резистивные чувствительные элементы. чувствительные элементы Холла. Электромагнитные чувствительные элементы, дроссельная и трансформаторная схемы включения. Уменьшение погрешности электромагнитного чувствительного элемента с помощью дифференциальной схемы включения. Оптические чувствительные элементы. Свойства и характеристики различных источников света и светоприёмников..

#### 1.2. Датчики и их характеристики.

Датчики и их характеристики. Информационная модель, процесс измерений. Параметрические и генераторные измерительные схемы. Измерительные усилители..

### 2. Измерение кинетических и динамических величин

#### 2.1. Датчики положения

Резистивные датчики положения, способы компенсации их погрешностей. Электромагнитные датчики положения..

#### 2.2. Импульсные оптические датчики положения

Импульсные оптические датчики положения: устройство и принцип работы. Кодовые оптические датчики положения. Использование циклического кода (Грея) для повышения точности и надежности датчика. Растровые оптические датчики положения: устройство и принцип работы. Прецизионные оптические датчики положения: устройство и принцип работы..

#### 2.3. Датчики динамических величин

Назначение и классификация датчиков динамических величин. Электростатические датчики: принцип работы, устройство и характеристики..

### 3. Силомоментное очувствление и системы тактильного типа

#### 3.1. Системы тактильного типа

Общие сведения о системах тактильного типа. Контактное взаимодействие и его особенности. Тактильные датчики касания и контактного давления..

#### 3.2. Силомоментное очувствление

Принципы силомоментного очувствления роботов. Конструктивные схемы датчиков силомоментного очувствления. Упругие элементы и измерительные цепи силомоментных датчиков. Методы распознавания контактных ситуаций. Управление роботом с силомоментным очувствлением..

### 4. Локационные информационные системы

#### 4.1. Электромагнитные локационные системы

Теоретические основы локации, направленность излучения. Модуляция и детектирование сигналов. Принципы работы и свойства магнитных и вихретоковых локационных систем..

#### 4.2. Акустические локационные системы

Акустические локационные системы. Общие сведения. Звук и его основные характеристики. Акустические свойства среды. Направленность и модуляция в акустической локации. Датчики и системы акустической локации. Параметры акустических преобразователей..

#### 4.3. Оптические локационные системы

Теоретические основы оптики. Оптическая система и её характеристики. Элементы и схемы оптических локационных систем. Лазерные оптические локационные системы. Устройство лазерного дальномера..

### 3.3. Темы практических занятий

1. Электромагнитные локационные системы;
2. Силомоментное ощущение;
3. Системы тактильного типа;
4. Чувствительные элементы информационных систем;
5. Оптические локационные системы;
6. Датчики положения;
7. Датчики и их характеристики.;
8. Датчики динамических величин;
9. Импульсные оптические датчики положения;
10. Акустические локационные системы.

### 3.4. Темы лабораторных работ не предусмотрено

### 3.5 Консультации

### 3.6 Тематика курсовых проектов/курсовых работ 1 Семестр

Курсовая работа (КР)

#### График выполнения курсового проекта

Неделя	1 - 4	5 - 8	9 - 12	13 - 15	Зачетная
Раздел курсового проекта	1	2	3	4	Защита курсового проекта
Объем раздела, %	20	20	20	40	-
Выполненный объем нарастающим итогом, %	20	40	60	100	-

Номер раздела	Раздел курсового проекта
1	Элементы информационных систем
2	Измерение кинетических и динамических величин
3	Силомоментное ощущение и системы тактильного типа
4	Локационные информационные системы

### 3.7. Соответствие разделов дисциплины и формируемых в них компетенций

Запланированные результаты обучения по дисциплине (в соответствии с разделом 1)	Коды индикаторов	Номер раздела дисциплины (в соответствии с п.3.1)				Оценочное средство (тип и наименование)
		1	2	3	4	
<b>Знать:</b>						
–основные методы, способы и средства автоматизации получения, хранения и переработки информации (ОПК-3, ПК-2);	ИД-2 <sub>ОПК-2</sub>				+	Проверочная работа/Тест «Локационные системы»
-чувствительные элементы информационных систем, датчики и их характеристики, датчики положения, импульсные оптические датчики положения;	ИД-2 <sub>ОПК-2</sub>	+				Проверочная работа/Тест "Элементы информационных систем"
–основные понятия и концепции физики, принципы построения математических моделей физических явлений (ОПК-3);	ИД-2 <sub>ОПК-2</sub>	+				Проверочная работа/Тест "Элементы информационных систем"
<b>Уметь:</b>						
–уметь применять математические методы в ходе решения практических задач (ПК-2, ПК-3);	ИД-1 <sub>ОПК-2</sub>			+		Проверочная работа/Тест «Измерение кинетических и динамических величин»
–осуществлять поиск, хранение, обработку и анализ информации из различных источников и баз данных (ПК-4);	ИД-1 <sub>ОПК-2</sub>	+	+	+	+	Проверочная работа/Тест «Измерение кинетических и динамических величин» Проверочная работа/Тест «Локационные системы» Проверочная работа/Тест "Элементы информационных систем"
–уметь пользоваться современным математическим обеспечением для инженерных расчётов (ПК-2);	ИД-1 <sub>ОПК-2</sub>			+		Проверочная работа/Тест «Измерение кинетических и динамических величин»

## **4. КОМПЕТЕНТНОСТНО-ОРИЕНТИРОВАННЫЕ ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ДЛЯ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ РЕЗУЛЬТАТОВ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (ТЕКУЩИЙ КОНТРОЛЬ УСПЕВАЕМОСТИ, ПРОМЕЖУТОЧНАЯ АТТЕСТАЦИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ)**

### **4.1. Текущий контроль успеваемости**

#### **1 семестр**

Форма реализации: Письменная работа

1. Тест "Элементы информационных систем" (Проверочная работа)
2. Тест «Измерение кинетических и динамических величин» (Проверочная работа)
3. Тест «Локационные системы» (Проверочная работа)

Балльно-рейтинговая структура дисциплины является приложением А.

Балльно-рейтинговая структура курсовой работы является приложением Б.

### **4.2 Промежуточная аттестация по дисциплине**

#### *Зачет с оценкой (Семестр №1)*

При выставлении итоговой оценки по курсу учитывается результат сдачи зачета и защиты курсовой работы.

#### *Курсовая работа (КР) (Семестр №1)*

При выставлении итоговой оценки по курсу учитывается результат сдачи зачета и защиты курсовой работы.

В диплом выставляется оценка за 1 семестр.

**Примечание:** Оценочные материалы по дисциплине приведены в фонде оценочных материалов ОПОП.

## **5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ**

### **5.1 Печатные и электронные издания:**

1. Афанасьев, А. О. *ОгСAD 7.0...9.0: Проектирование электронной аппаратуры и печатных плат* / А. О. Афанасьев, С. А. Кузнецова ; Ред. С. Л. Корякин-Черняк . – СПб. : Наука и техника, 2001 . – 464 с. – (Профи) . - ISBN 5-943870-13-X .;
2. Дембицкий, Н. Л. *Автоматизированное проектирование печатных плат на ПЭВМ : Учебное пособие* / Н. Л. Дембицкий, А. В. Назаров, К. Б. Охлопков, Моск. авиац. ин-т им. С. Орджоникидзе (МАИ) . – М. : МАИ, 1992 . – 40 с. - ISBN 5-7035-0308-6 : 100.00 .;
3. А. И. Белоус, В. А. Солодуха, С. В. Шведов- "Основы конструирования высокоскоростных электронных устройств: краткий курс «белой магии»", Издательство: "Техносфера", Москва, 2017 - (872 с.)  
<https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=496397>;
4. Мылов Г. В., Таганов А. И.- "Методологические основы автоматизации конструкторско-технологического проектирования гибких многослойных печатных плат", Издательство: "Горячая линия-Телеком", Москва, 2014 - (168 с.)  
[http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1\\_id=55673](http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_id=55673).

### **5.2 Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение:**

1. СДО "Прометей";
2. Windows / Операционная система семейства Linux;
3. Ansys / CAE Fidesys;

4. Видеоконференции (Майнд, Сберджаз, ВК и др);
5. Scilab;
6. KiCad;
7. Deeds;
8. Libre Office;
9. ОС Linux.

### 5.3 Интернет-ресурсы, включая профессиональные базы данных и информационно-справочные системы:

1. ЭБС Лань - <https://e.lanbook.com/>
2. ЭБС "Университетская библиотека онлайн" - [http://biblioclub.ru/index.php?page=main\\_ub\\_red](http://biblioclub.ru/index.php?page=main_ub_red)
3. Научная электронная библиотека - <https://elibrary.ru/>
4. База данных ВИНТИ online - <http://www.viniti.ru/>
5. База данных журналов издательства Elsevier - <https://www.sciencedirect.com/>
6. Электронные ресурсы издательства Springer - <https://link.springer.com/>
7. База данных Web of Science - <http://webofscience.com/>
8. База данных Scopus - <http://www.scopus.com>
9. Национальная электронная библиотека - <https://rusneb.ru/>
10. База данных IEL издательства IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers, Inc.) - <https://ieeexplore.ieee.org/Xplore/home.jsp?reload=true>
11. База данных Computers & Applied Sciences Complete (CASC) - <http://search.ebscohost.com>

### 6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Тип помещения	Номер аудитории, наименование	Оснащение
Учебные аудитории для проведения лекционных занятий и текущего контроля	С-207, Учебная аудитория	парта, стол преподавателя, стул, доска меловая
Учебные аудитории для проведения практических занятий, КР и КП	С-205, Учебная аудитория	парта, стол преподавателя, стул, доска меловая
Учебные аудитории для проведения промежуточной аттестации	С-205, Учебная аудитория	парта, стол преподавателя, стул, доска меловая
Помещения для самостоятельной работы	НТБ-201, Компьютерный читальный зал	стол компьютерный, стул, стол письменный, вешалка для одежды, компьютерная сеть с выходом в Интернет, компьютер персональный, принтер, кондиционер
Помещения для консультирования	С-213, Учебная аудитория	стол, стул, доска меловая

## БАЛЛЬНО-РЕЙТИНГОВАЯ СТРУКТУРА ДИСЦИПЛИНЫ

### Информационные системы в мехатронике и робототехнике

(название дисциплины)

#### 1 семестр

**Перечень контрольных мероприятий текущего контроля успеваемости по дисциплине:**

КМ-1 Тест "Элементы информационных систем" (Проверочная работа)

КМ-2 Тест «Измерение кинетических и динамических величин» (Проверочная работа)

КМ-3 Тест «Локационные системы» (Проверочная работа)

**Вид промежуточной аттестации – Зачет с оценкой.**

Номер раздела	Раздел дисциплины	Индекс КМ:	КМ-1	КМ-2	КМ-3
		Неделя КМ:	6	10	15
1	Элементы информационных систем				
1.1	Чувствительные элементы информационных систем		+	+	+
1.2	Датчики и их характеристики.		+	+	+
2	Измерение кинетических и динамических величин				
2.1	Датчики положения		+	+	+
2.2	Импульсные оптические датчики положения		+	+	+
2.3	Датчики динамических величин		+	+	+
3	Силомоментное очувствление и системы тактильного типа				
3.1	Системы тактильного типа		+	+	+
3.2	Силомоментное очувствление		+	+	+
4	Локационные информационные системы				
4.1	Электромагнитные локационные системы		+	+	+
4.2	Акустические локационные системы		+	+	+
4.3	Оптические локационные системы		+	+	+
Вес КМ, %:			30	35	35

**БАЛЛЬНО-РЕЙТИНГОВАЯ СТРУКТУРА  
КУРСОВОГО ПРОЕКТА/РАБОТЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ**

Информационные системы в мехатронике и робототехнике

(название дисциплины)

**1 семестр**

**Перечень контрольных мероприятий текущего контроля успеваемости по курсовой работе:**

- КМ-1 получение деформаций
- КМ-2 получение элементов матрицы чувствительности
- КМ-3 получение максимального выходного напряжения
- КМ-4 защита КР

**Вид промежуточной аттестации – защита КР.**

Номер раздела	Раздел курсового проекта/курсовой работы	Индекс КМ:	КМ-1	КМ-2	КМ-3	КМ-4
		Неделя КМ:	4	8	12	15
1	Элементы информационных систем		+			
2	Измерение кинетических и динамических величин			+		
3	Силомоментное очувствление и системы тактильного типа				+	
4	Локационные информационные системы					+
Вес КМ, %:			20	20	20	40