



Министерство науки
и высшего образования РФ
ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»
Институт дистанционного
и дополнительного образования



УЧЕБНЫЙ ПЛАН

*дополнительной образовательной программы повышения квалификации
«Цифровой контур управления движением активного экзоскелета человека для
промышленного и медицинского применения»,*

Направление подготовки: 15.04.06 Мехатроника и робототехника

Категория слушателей: студенты и специалисты

Общая трудоемкость программы: 16 ак. ч.


Форма обучения: очная

Выдаваемый документ: удостоверение о повышении квалификации

№	Наименование дисциплин (модулей)	Контактная работа, ак. ч						Форма аттестации				
		всего	всего	аудиторные занятия	электронное обучение	обучение с ДОТ	контроль	Самостоятельная работа, ак. ч	Стажировка, ак. ч	текущий контроль (тест, опрос и пр.)	промежуточная аттестация (зачет, экзамен, защита отчета о стажировке)	итоговая аттестация (итоговый зачет, итоговый экзамен, доклад по результатам стажировки, итоговый аттестационный экзамен, итоговая аттестационная работа)
1	2	3	4	5	6	7	8	9	11	12	13	14
1	Цифровой контур управления движением активного экзоскелета человека для промышленного и медицинского применения	15	15		15						Нет	
1.1.	Постановка задач проектирования активного экзоскелета	8	8		8							
1.2.	Постановка задач создания цифрового контура управления движением активного	7	7		7							


	экзоскелета человека											
2	Итоговая аттестация	1	1			1						Итоговый зачет
	ИТОГО:	16	0	15	0	1	0	0				

Руководитель
РМДиПМ

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Цой В.Э.
	Идентификатор	Rd9d3a9dd-TsoyVE-b05eb4b4

В.Э. Цой

Начальник ОДПО

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Крохин А.Г.
	Идентификатор	R6d4610d5-KrokhinAG-aa301f84

А.Г.
Крохин