



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



## КАЛЕНДАРНЫЙ УЧЕБНЫЙ ГРАФИК

*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**

Наименование дисциплин (модулей)	Недели	
	1	2
Цифровой контур управления движением активного экзоскелета человека для промышленного и медицинского применения	Общие часы по разделу 15/15,0	
Постановка задач проектирования активного экзоскелета	8,0	
Постановка задач создания цифрового контура управления движением активного экзоскелета человека		7,0
Итоговая аттестация	Общие часы по разделу 1/1,0	
Итоговая аттестация		1,0

Руководитель каф.  
РМДиПМ, ЦПП  
МЭМ

(должность, ученая степень,  
ученое звание)

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

(подпись)

В.Э. Цой

(расшифровка  
подписи)

Начальник ОДПО

(должность, ученая степень,  
ученое звание)

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

(подпись)

А.Г. Крохин

(расшифровка  
подписи)