

## **Аннотация рабочей программы дисциплины**

### **Б1.В.ДВ.04.01 «Гироскопические системы стабилизации в робототехнике»**

*Цель освоения дисциплины:* знать принципы работы гироскопических приборов, характеристики и особенности конструктивного исполнения гироскопических приборов, состав структуру и схемы построения гироскопических стабилизаторов; методы составления кинематических уравнений гироскопических систем, методики решения прямой и обратной задач кинематики, решение задач динамического анализа и синтеза многоосных систем гироскопической стабилизации.

*Формирование компетенций в области мехатроники и робототехники.*

*Формируемые компетенции:*

ПК-3 Способность к анализу, расчету, проектированию, конструированию элементов ГПС на уровне технического и рабочего проектов;

ПК-3 (ИД-1) - Знает последовательность этапов проектирования и их содержание;

ПК-3 (ИД-2) - Владеет методами конструирования анализа и расчета элементов ГПС;

ПК-5 - Способность выполнять проектные работы в соответствии с ТЗ, документами по стандартизации и требованиями по технологичности изготовления и сборки

ПК-5 (ИД-1) - Знает структуру и правила составления ТЗ, основные требования по стандартизации, технологичности изготовления, сборки;

ПК-5 (ИД-2) - Выполняет требования ТЗ, стандартов, технологичности, сборки при разработке рабочего проекта.

*Форма промежуточной аттестации:* экзамен.