

Институт автоматики и информационных технологий Кафедра Робототехники и технических средств автоматики

ОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ ПРОГРАММА 6В07113 - Робототехника и мехатроника

Код и классификация области образования:

6В07 Инженерные, обрабатывающие и строительные отрасли

Код и классификация направлений подготовки:

6В071 Инженерия и инженерное дело

Группа образовательных программ:

В063 Электротехника и автоматизация

Уровень по НРК: 6

Уровень по ОРК: **6**

Срок обучения: 4 года Объем кредитов: 240

Образовательная программа <u>6В07113 Робототехника и мехатроника</u> утверждена на заседании Учёного совета КазНИТУ им. К.И. Сатпаева.

Протокол № 12 от 22.04.2024 г.

Рассмотрена и рекомендована к утверждению на заседании Учебнометодического совета КазНИТУ им. К.И. Сатпаева.

Протокол №6 от 19.04.2024 г.

Образовательная программа <u>6В07113 Робототехника и мехатроника</u> разработан академическим комитетом по направлению 6В071 Инженерия и инженерное дело

Ф.И.О.	Учёная степень/ учёное звание	Должность	Место работы	Подпись
Председатель а	кадемического ко	митета:		0
Бактыбаев Мурат Кыргызбаевич	Кандидат физико- математических наук	Ассоциированный профессор	кафедра РТиТСА, КазНИТУ имени К.И. Сатпаева	Jum
Профессорско-	преподавательски	ій состав:		
Ожикенов Касымбек Адильбекович	к.т.н.	Профессор, заведующий кафедрой	кафедра РТиТСА, КазНИТУ имени К.И. Сатпаева	Per Zavod Holos
Работодатели:		MIT STORES REAL PROPERTY	2	WAYATIKEPULINITI WEKTEYNI
Джумагулов Арыстанбек Кузембаевич	-	Директор	TOO Med «MEDREMZA OD HOLDING»	опидання на при
Акжанов Жанат Койшибаевич	-	Директор	ТОО «Корпорац САЙМАН»	Свотивн Одотивн
Обучающиеся		X		Controcted to the Control
Муратов Диас Муратович	-	Обучающийся 3 курса	кафедра РТиТСА, КазНИТУ имени К.И. Сатпаева	Mesaf

Оглавление

Список сокращений и обозначений

- 1. Описание образовательной программы
- 2. Цель и задачи образовательной программы
- 3. Требования к оценке результатов обучения образовательной программы
- 4. Паспорт образовательной программы
- 4.1. Общие сведения
- 4.2. Взаимосвязь достижимости формируемых результатов обучения по образовательной программе и учебных дисциплин
- 5. Учебный план образовательной программы
- 6. Дополнительные образовательные программы (Minor)

Список сокращений и обозначений

ОП – образовательная программа

ООД - общеобязательные дисциплины

БД – базовые дисциплины

ПД – профилирующие дисциплины

МНВО РК – Министерство науки и высшего образования Республики Казахстан

ГАК – государственная аттестационная комиссия

ECTS - european Credit Transfer and Accumulation System — Европейская система перевода и накопления баллов

ОК - общекультурные компетенции

ОПК - общепрофессиональные компетенции

ПК - профессиональные компетенции

РО – результаты обучения

РТиТСА - Робототехника и технические средства автоматики

ИА - итоговая аттестация

1. Описание образовательной программы

Профессиональная деятельность выпускников образовательной программы направлена в область робототехники и мехатроники.

Образовательная программа «Робототехника и мехатроника» направлена на подготовку бакалавров-профессионалов в области проектирования и конструирования роботов, робототехнических и мехатронных систем промышленного и непромышленного назначения.

Объектами профессиональной деятельности выпускников, освоивших программу бакалавриата, являются робототехнические и мехатронные включающие информационно-сенсорные, исполнительные управляющие модули, их математическое, алгоритмическое и программное обеспечение, методы и средства их проектирования, моделирования, экспериментального исследования, отладки И эксплуатации, научные производственные робототехнических исследования И испытания мехатронных систем, имеющих различные области применения.

Образовательная программа «Робототехника и мехатроника» содержит перечень учебных дисциплин, сгруппированных общеобязательных дисциплин (ООД), базовых (БД) и профилирующих дисциплин (ПД) как по обязательным компонентам, так и компонентам по выбору, указанием трудоемкости каждой учебной дисциплины кредитах часах, установленных Государственными академических И общеобязательными стандартами высшего и послевузовского образования, утвержденными приказом МНВО РК №2 от 20 июля 2022г.

Дисциплины обязательного компонента цикла ООД направлены на формирование мировоззренческой, гражданской и нравственной позиций конкурентоспособного специалиста, на основе информационно-коммуникационными технологиями, выстраивания программ государственном, русском и иностранном языках, коммуникации на ориентации здоровый образ жизни, самосовершенствование на профессиональный успех. Цикл БД включает изучение учебных дисциплин и прохождение профессиональной практики. Цикл ПД включает учебные дисциплины и виды профессиональных практик. Программы дисциплин и имеют междисциплинарный модулей циклов БД И ПД мультидисциплинарный характер, обеспечивающий подготовку кадров на стыке ряда областей знаний.

Итоговая аттестация проводится в форме написания и защиты дипломной работы (проекта) или подготовки и сдачи комплексного экзамена.

Требования к уровню подготовки студентов определяются на основе Дублинских дескрипторов образования первого уровня высшего (бакалавриат) И отражают освоенные компетенции, выраженные достигнутых результатах обучения. Результаты обучения формируются как на уровне всей образовательной программы высшего образования, так и на уровне отдельных модулей или учебной дисциплины.

Описание общеобязательных типовых требований для окончания вуза и присвоения академической степени бакалавр: объем образовательной программы бакалавриата составляет 240 кредитов вне зависимости от формы обучения, применяемых образовательных технологий, реализации программы бакалавриата с использованием сетевой формы, реализации программы бакалавриата по индивидуальному учебному плану, в том числе ускоренного обучения.

Специальные требования для окончания вуза по данной программе: Студентам, прошедшим итоговую аттестацию, и, подтвердившим усвоение учебной программы «Робототехника профессиональной ПО ОΠ мехатроника», решением ГАК присуждается академическая степень «Бакалавр технологий» ПО образовательной техники И программе «Робототехника и мехатроника» и выдается диплом государственного образца с приложением.

Выдача диплома государственного образца с приложением осуществляется на основании приказа руководителя университета о выпуске.

Приложение к диплому заполняется на основании справки о выполнении студентом (обучающимся) индивидуального учебного плана в соответствии с полученными им оценками по всем дисциплинам в объеме, предусмотренном государственным общеобязательным стандартом образования и рабочим учебным планом, сданным курсовым работам (проектам), видам практик и результатам итоговой аттестации.

В приложении к диплому записываются последние оценки по каждой учебной дисциплине по балльно-рейтинговой буквенной системе оценок знаний с указанием ее объема в кредитах и в шкале ECTS.

2. Цель и задачи образовательной программы

Цель ОП: подготовка высококвалифицированных, конкурентоспособных и востребованных на рынке труда специалистов в области робототехники и мехатроники, способных выполнять расчетнопроектную, производственно-техническую, организационную работу в профессиональной деятельности

Задачи ОП:

В результате обучения бакалавр ОП «Робототехника и мехатроника» должен получить все необходимые знания, умения и навыки, обеспечивающие качественное выполнение функциональных обязанностей по избранной специальности, а также приобрести социально-гуманитарные, экономические, организационно-управленческие, общенаучные общетехнические И компетенции, которые служат фундаментом, обеспечивающим выпускнику мобильность на рынке профессионального труда и подготовленность к высшего образования сфере продолжению В или дополнительного образования.

Компетенции по завершению обучения

	Общекультурные компетенции (ОК)
OK 1	Способность к коммуникации в устной и письменной формах на государственном,
	русском и иностранном языках для решения задач межличностного и
	межкультурного взаимодействия
OK 2	Понимание и практическое использование норм здорового образа жизни, включая
	вопросы профилактики, умение использования физической культуры для
	оптимизации работоспособности
OK 3	Способность анализировать основные этапы и закономерности исторического
	развития общества для формирования гражданской позиции
OK 4	Способность использовать основы философских знаний для формирования
	мировоззренческой позиции
OK 5	Способность критически использовать методы современной науки в практической
	деятельности
ОК 6	Осознание необходимости и приобретение способности самостоятельно учиться и
	повышать свою квалификацию в течение всей трудовой жизни
ОК 7	Знание и понимание профессиональных этических норм, владение приемами
	профессионального общения
OK 8	Способность работать в коллективе, толерантно воспринимая социальные,
	этнические, конфессиональные и культурные различия
ОК 9	Способность использовать основы экономических знаний в различных сферах
	деятельности
	Общепрофессиональные компетенции (ОПК)
ОПК 1	Знание методов проектирования робототехнических и мехатронных систем, их
	отдельных подсистем и модулей
ОПК 2	Владение современными программными продуктами для решения задач
	проектирования систем, конструирования механических и мехатронных модулей,
	управления и обработки информации
ОПК 3	Знание математических моделей роботов, робототехнических и мехатронных
	систем, их отдельных подсистем и модулей, проведение их исследования с
	помощью математического моделирования, с применением как специальных, так

	и универсальных программных средств, с целью обоснования принятых теоретических и конструктивных решений
ОПК 4	Понимание физических процессов и явлений, лежащих в основе принципов действия приборов, оборудования и систем
ОПК 5	Знание стандартов, методических и нормативных материалов, сопровождающих эксплуатацию, монтаж и наладку современных мехатронных систем с цифровым управлением
	Профессиональные компетенции (ПК)
ПК-1	Сбор и анализ научно-технической информаций, учитывая современные тенденции развития и использования достижений науки, техники и технологии в профессиональной деятельности
ПК-2	Оценивание экономической эффективности внедрения проектируемых робототехнических и мехатронных систем, их отдельных модулей и подсистем
ПК-3	Применение современных программные продукты и новейшие технологии для решения и управления междисциплинарных инженерных проблем в различных областях науки и техники
ПК-4	Оценивание окружающую действительность на основе мировоззренческих позиций, сформированных знанием основ философии, которые обеспечивают научное осмысление и изучение природного и социального мира методами научного и философского познания
ПК-5	Расчет и проектирование отдельных блоков и устройств робототехнических и мехатронных систем, управляющих, информационно-сенсорных и исполнительных подсистем и мехатронных модулей в соответствии с техническим заданием
ПК-6	Планирование испытаний модулей и подсистем робототехнических и мехатронных систем, участие в работах по организации и проведению экспериментов на действующих объектах и экспериментальных макетах, обработка результатов экспериментальных исследований с применением современных информационных технологий
ПК-7	Контролирование соответствие технической документации разрабатываемых проектов стандартам и технологическим условиям
ПК-8	Внедрение результатов теоретических разработок в производство робототехнических и мехатронных систем, их подсистем и отдельных модулей
ПК-9	Организация работ по эксплуатации, монтажу и наладке современных мехатронных систем
ПК-10	Организация деятельности производственного коллектива, принятие организационно-управленческих решений в условиях различных мнений и оценка последствий принимаемых решений

3. Требования к оценке результатов обучения образовательной программы

- РО1 Оценивать соответствие технической документации разрабатываемых проектов стандартам и технологическим условиям.
- РО2 Планировать испытаний модулей и подсистем робототехнических и мехатронных систем, организовать и проводить эксперименты на действующие объекты и экспериментальные макеты, обработка результатов экспериментальных исследований, с применением современных информационных технологий.
- PO3 Организовать деятельность коллектива, принять организационноуправленческие решения в условиях различных мнений и оценить последствий принимаемых решений.
- PO4 Определить безопасность, экологичность и экономическую эффективность внедрения проектируемых робототехнических и мехатронных систем, их отдельных модулей и подсистем.
- PO5 Рассчитать и проектировать отдельные блоки и устройства робототехнических и мехатронных систем, интеллектуально управляющие, информационно-сенсорные и исполнительные подсистемы и мехатронные модули, в соответствии с техническим заданием.
- РО6 Применить современные программные продукты и новейшие технологии для решения и управления междисциплинарных инженерных проблем в различных областях науки и техники.
- РО7 Организовать работу по эксплуатации, монтажу и наладке современных мехатронных систем.
- PO8 Собирать и анализировать научно-технической информаций, учитывая современные тенденции развития и использования достижений науки, техники и технологии в профессиональной деятельности.
- PO9 Исследовать в области разработки новых образцов и совершенствования существующих мехатронных и робототехнических систем, поиск новых способов управления и обработки информации.
- PO10 Демонстрировать знания разделов высшей математики, физики и других естественно-технических наук и применить их для решения задач, возникшие в ходе профессиональной деятельности.

4. Паспорт образовательной программы

4.1. Общие сведения

№	Название поля	Примечание
1	Код и классификация области	-
	*	строительные отрасли
	1	6В071 Инженерия и инженерное дело
	подготовки	020,111111101114111111111111111111111111
		В063 Электротехника и автоматизация
		6В07113 Робототехника и мехатроника
	программы	1
	1 1	Образовательная программа «Робототехника и
	_	т т мехатроника» направлена на подготовку
		бакалавров-профессионалов в области
		проектирования и конструирования роботов,
		робототехнических и мехатронных систем
		промышленного и непромышленного назначения
6		подготовка высококвалифицированных,
		конкурентоспособных и востребованных на рынке
		труда специалистов в области робототехники и
		мехатроники, способных выполнять расчетно-
		проектную, производственно-техническую,
		организационную работу в профессиональной
		деятельности
	Вид ОП	Новая
	Уровень по НРК	6
	Уровень по ОРК	6
10	Отличительные особенности ОП	-
		обеспечение широкого диапазона теоретических и
		практических знаний в профессиональной области;
		умение разработать методических и нормативных
		документов, технической документации, а также
		осуществление мероприятий по реализации
		разработанных проектов и программ; умение
		принять решений по результатам расчетов по
		проектам и результатам технико-экономического и
		функционально-стоимостного анализа
		эффективности проектируемых мехатронных
		систем; владеть вопросами организации работ по
		эксплуатации, монтажу и наладке современных
12	Результаты обучения	машин и оборудования РО1-РО10
	гезультаты ооучения образовательной программы:	
	Форма обучения	очная
		4 года
	Объем кредитов	240
	±	русский, казахский
	Присуждаемая академическая	
		образовательной программе «6В07113
		Робототехника и мехатроника»
18	Разработчик(и) и авторы:	Ожикенов К.А.,
	1 () F	Тасболатова Л.Т.

4.2. Взаимосвязь достижимости формируемых результатов обучения по образовательной программе и учебных дисциплин

3.0	п	TC.	Кол-во	Фор	миру	емы	e pe	зульта	ты	обуч	ения	(коды)
Nº	Наименование дисциплины	Краткое описание дисциплины	кредитов	PO1	PO2	PO3	PO4	PO5 PO)6 P	O7 P	O8 PO	9 PO10
		Цикл общеобразовательных дисциплин Основной компонент										
1.	Иностранный язык	Английский язык является дисциплиной общеобразовательного цикла. После определения уровня (согласно результатам диагностического тестирования или результатам IELTS) студенты распределяются по группам и дисциплинам. Название дисциплины соответствует уровню владения английским языком. При переходе с уровня на уровень соблюдаются пререквизиты и постреквизиты дисциплин.	5									
2.	Казахский (русский) язык	Казахский (русский) язык Рассматриваются общественно-политические, социально-культурные сферы коммуникации и функциональные стили современного казахского (русского) языка. Курс освещает специфику научного стиля с целью развития и активации профессионально-коммуникативных навыков и умений студентов. Курс позволяет студентам практически овладеть основами научного стиля и развивает умение производить структурносемантический анализ текста.	5									
3.	Физическая культура	Целью дисциплины является освоение форм и методов формирования здорового образа жизни в рамках системы профессионального образования. Ознакомление с естественно-научными основами физического воспитания, владение современными оздоровительными технологиями, основными методиками самостоятельных занятий физической культурой и спортом. А также в рамках курса студент освоит правила судейства по всем видам спорта.	8									
4.	Информационно- коммуникационные технологии (на английском языке)	Задачей изучения дисциплины является приобретение теоретических знаний об информационных процессах, о новых информационных технологиях, локальных и глобальных сетях ЭВМ, методах защиты информации; получение навыков использования текстовых редакторов и табличных процессоров; создание баз данных и различных категории прикладных программ.	5									
5.	История Казахстана	Целью дисциплины является дать объективные исторические знания об основных этапах истории Казахстана с древнейших времен до наших дней; познакомить студентов с проблемами становление и развития государственности и историко-культурных процессов; способствовать формированию у студента гуманистических ценностей и патриотических	5									

		1				1 1		
		чувств; научить студента использовать полученные исторические знания						
		в учебной, профессиональной и повседневной жизни; оценить роль Казахстана в мировой истории.						
	Философия	Казалстана в мировои истории. Целью дисциплины является обучение студентов теоретическим основам						
	Философия	философии как способа познания и духовного освоения мира; развитие у						
		них интереса к фундаментальным знаниям, стимулирование потребности						
		к философским оценкам исторических событий и фактов						
6.		действительности, усвоение идеи единства мирового историко-	5					
		культурного процесса при одновременном признании многообразия его						
		навыков применения философских и общенаучных методов в						
		профессиональной деятельности.						
	Модуль социально-	Задачами дисциплин являются дать студентам разъяснения по						
	политических знаний	социологическому анализу общества, о социальных общностях и						
	(социология, политология)	личности, факторах и закономерностях социального развития, формах						
		взаимодействия, типах и направлениях социальных процессов, формах						
		регулирования социального поведения, а также первичные политические						
7		знания, которые послужат теоретической базой для осмысления	3					
/ .		социально-политических процессов, для формирования политической	3					
		культуры, выработки личной позиции и более четкого понимания меры						
		своей ответственности; помочь овладеть политико-правовыми,						
		нравственно-этическими и социально-культурными нормами,						
		необходимыми для деятельности в интересах общества, формирования						
		личной ответственности и достижения личного успеха.						
	Модуль социально-	Целью дисциплин являются изучение реальных процессов						
	политических знаний	культуротворческой деятельности людей, созидающих материальные и						
	(культурология, психология)	духовные ценности,						
8.		выявлять основных тенденций и закономерностей развития культуры,	5					
		смены культурных эпох, методов и стилей, их роли в формировании						
		человека и развитии общества, а также освоить психологические знания для эффективной организации межличностного взаимодействия,						
		социальной адаптации в сфере своей профессиональной деятельности.						
		Цикл общеобразовательных дисциплин				1 1		
		Компонент по выбору						
	Основы антикоррупционной	Цель: формирования осознанного понимания проблемы коррупции в						
	культуры и права	обществе, развитии навыков противодействия коррупции, а также						
		воспитании гражданской ответственности и этических принципов.						
9.		Содержание: основные теоретические и практические знания о	5		v		v	
		коррупции, анализ коррупционных явлений, стратегии и методы борьбы с						
		ними, формирование адекватного поведения и ценностей, направленных						
		на создание честного и открытого общества.						
10	Основы экономики и	Цель изучения дисциплины заключается в ознакомлении студентов с	5		V		V	

	предпринимательства	основными принципами экономической теории и предпринимательской деятельности. Курс включает в себя изучение основных экономических концепций, рыночных механизмов, инструментов управления и ключевых аспектов предпринимательства, таких как создание и управление бизнесом, анализ рыночной среды, финансовое планирование, оценка рисков и разработка стратегий развития.							
11.	Экология и безопасность жизнедеятельности	Цель дисциплины: познакомить обучающихся с задачами экологии, как науки, ее разделами и выводами, которые находят применение в различных областях практической деятельности. Краткое описание: рассмотрены экологические термины, законы функционирования природных систем; мониторинг ОС и управление в области ее безопасности; источники загрязнения воздуха, воды, почвы и пути решения экологических проблем; чрезвычайные ситуации природного и техногенного характера.	5		v				
12.	Основы методов научных исследований	Основными задачами учебной дисциплины «Основы методов научных исследований» является формирование представлений о методологической стороне познания, используя понятия и принципы логики и диалектики, а также сформировать у студентов знания и понимания методологии научного исследования; обучить составлению структуры будущей научной работы; обучить правильному формулированию цели, постановки задач; обучить определению объекта и предмета исследования; освоить грамотный подбор методов научного исследования.	5					v	v
13.	Основы финансовой грамотности	Цель: приобретение знаний и навыков в области управления личными финансами, включая планирование бюджета, использование финансовых инструментов, налогообложение и инвестиции для обеспечения эффективного управления и приумножения собственных средств. Содержание: в рамках курса обучающиеся освоят основы управления финансами, научатся составлять бюджет, использовать различные финансовые продукты, планировать и уплачивать налоги. Также они получат практические навыки в анализе финансовой информации и выборе инвестиционных стратегий.	5			v			
		Цикл базовых дисциплин Вузовский компонент							
14.	Инженерная и компьютерная графика	Цель: формирование знаний построения чертежа, умений читать и разрабатывать графическую документацию. Студент должен применять достижения современной вычислительной техники во всех сферах транспортной отрасли. Содержание: Стандарты ЕСКД. Графические примитивы. Методы и свойства ортогонального проецирования. Эпюр Монжа. ГОСТ 2.305-68. Разрезы. Аксонометрические проекции. Виды соединений. Многогранники. Эскизы деталей. Деталирование. Способы	5			v			

		преобразования чертежа. Создание 3М сложного твердотельного объекта							
		в системе AutoCAD.							
	Математика I	Цель: познакомить студентов с фундаментальными понятиями линейной							
		алгебры, аналитической геометрии и математического анализа.							
		Формировать умение решать типовые и прикладные задачи дисциплины.							
15		Содержание: Элементы линейной алгебры, векторной алгебры и	5						v
10.	·	аналитической геометрии. Введение в анализ. Дифференциальное	3						'
		исчисление функции одной переменной. Исследование функций с							
		помощью производных. Функции нескольких переменных. Частные							
		производные. Экстремум функции двух переменных.							
	Математика II	Цель: Научить студентов методам интегрирования. Научить правильно							
		выбрать подходящий метод для нахождения первообразной. Научить							
		применять определенный интеграл для решения практических задач.							
		Содержание: интегральное исчисление функции одной и двух							
16		переменных, теория рядов. Неопределенные интегралы, способы их	5			v			V
		вычисления. Определенные интегралы и приложения определенных							
		интегралов. Несобственные интегралы. Теория числовых и							
		функциональных рядов, ряды Тейлора и Маклорена, применение рядов к							
		приближенным вычислениям.							
	Математика III	Дисциплина является продолжением Математика II. Курс включает							
		разделы: обыкновенные дифференциальные уравнения и элементы							
		теории вероятностей и математической статистики. Изучаются							
		дифференциальные уравнения с разделяющимися переменными,							
17		однородные, в полных дифференциалах, линейные неоднородные	5	v					v
'		дифференциальные уравнения с постоянными коэффициентами, системы		•					'
		линейных дифференциальных уравнений с постоянными							
		коэффициентами, нахождение вероятности событий; вычисление							
		числовых характеристик случайных величин; использованию							
		статистических методов для обработки экспериментальных данных.							
	Физика I	Цели: изучение основных физических явлений и законов классической,							
		современной физики; методов физического исследования; влияние							
		физики на развитие техники; связь физики с другими науками и ее роль в							
18		решении научно-технических проблем специальности. Рассматриваются	5				v	,	v
-		разделы: механика, динамика вращательного движения твёрдого тела,					•		'
		механические гармонические волны, основы молекулярно-кинетической							
		теории и термодинамики, явления переноса, механика сплошной среды,							
		электростатика, постоянный ток, магнитное поле, уравнения Максвелла.							
	Общая химия	Цель дисциплины - изучение основных понятий и законов химии;							
19		фундаментальных закономерностей химической термодинамики и	4						v
-/-		кинетики; квантово-механической теории строения атома и химической							'
		связи. Растворы и их типы, окислительно-восстановительные процессы,							

				ı			1		П	
		координационные соединения: образование, устойчивость и свойства. Строение вещества и химия элементов.								
20	Физика II	Цель курса: формирование основ современного физического мировоззрения, знаний физики и навыков физических исследований для профессиональной деятельности. Студенты решают теоретические и практические задачи, формируя основы для будущей профессиональной деятельности. Физика II представляет собой ядро физических знаний, необходимых инженеру, действующему в мире физических закономерностей. Содержание курса включает следующие разделы: электричество и магнетизм, оптика, атомная и ядерная физика, квантовая механика и элементарные частицы.	5	v						v
21	Основы электромеханики и электроники	Дисциплина направлена на изучение существующих на рынке разнообразных электромеханических и электронных устройств, и связанных с ними явлений; изучение однофазного трансформатора, двигателя и генератора постоянного тока, синхронного и асинхронного двигателей, полупроводниковых приборов, аналоговых электронных устройств, основ цифровой техники	6			v				
22	Электроника	Курс направлен на формирование у студентов знаний по основам электроники, методам расчета и проектирования электронных устройств. В процессе изучения курса студент овладеет принципами физических основ работы и устройств полупроводниковых приборов, изучит их характеристики и показания, а также основные принципы построения аналоговых электронных схем, генераторов сигналов, принципов работы интегральных микросхем, функции и построения интегральных логических элементов, изучит методы синтеза логических устройств комбинационного и цепного типов	5							v
23	Интегральная и микропроцессорная схемотехника	Дисциплина направлена на ознакомление студентов с основами цифровой интегральной схемотехники и их практическим применением в робототехнике, получение представления о развитии интегральной цифровой схемотехники, об архитектуре и программировании типовых микропроцессорных систем, о методах автоматизированного моделирования и проектирования электронных схем	5					v		
24	Механика роботов	Дисциплина изучает основные виды механизмов роботов и манипуляторов: шарнирно—рычажные, кулачковые и зубчатые механизмы. Рассматривается структурный, кинематический и динамический анализ и синтез различных механизмов роботов и манипуляторов, и их кинематические и динамические свойства. Изучаются практические приемы решения задач анализа и синтеза механизмов роботов и манипуляторов.	5						v	
25	Механика манипуляторов	Цель дисциплины-изучение студентами особенностей проектирования и расчета манипуляторов промышленных роботов и технологического	5		v					

		оборудования, современных конструкций робототехнических						
		комплексов, их расположения и конструкции, характеристик и						
		требований, условий применения различных манипуляторов в						
		производстве. Основной задачей студентов является получение						
		необходимого комплекса знаний по средствам автоматизации						
		современного производства, умение определять рациональное сочетание						
		основных технико-экономических показателей, привитие необходимых						
		практических навыков при исследовании, расчете и сборке						
		промышленных роботов и манипуляторов						
	Механика управляемых машин	Курс направлен на изучение методов управления динамическими						
		системами и оценивания их состояния; овладение методами						
		проектирования оптимальных систем управления; применение изученных						
26		методов и алгоритмов для решения задач, связанных с управлением	5				v	
		мехатронных машин; изучение различных приводных элементов и						
		конструкций в общей системе построения управляемых мехатронных						
		машин.						
	Теория автоматического	Цель: дисциплины освоение принципов управления объектами, методов						
	управления	построения моделей систем автоматического управления и исследования						
		процессов в этих системах. Содержание: курс "Теория автоматического						
		управления" рассматриваются процессы автоматического управления	_					
27	•	объектами и применении программных средств для анализа систем	5				V	V
		автоматического управления. При этом при помощи математических						
		средств выявляются свойства систем автоматического управления и						
		разрабатываются рекомендации по их проектированию.						
	Основы информационно-	Целью дисциплины является изучение общих сведений об измерении						
	измерительных технологий	физических величин, методах и средствах измерений, измерительно-						
	nomephresibility remiester in	информационных системах. Изучение основных методов и средств						
28		измерений электрических, магнитных и неэлектрических величин,	5					3 /
20		методов оценки точности результатов измерений, ознакомление	3					•
		студентов с современными измерительными технологиями и их						
		применение.						
	Базы данных в робототехнике	Дисциплина "Базы данных в робототехнике" направлена на изучение		-				
	вазы данных в рообтотехнике	общих понятий о системах баз данных в рамках освоения						
		дисциплинарных компетенций по разработке и проектированию систем						
29		управления в робототехнике: архитектура систем баз данных; понятия реляционной модели, основные элементы стандартного реляционного	5					
29	•	языка SQL; умение создать реальную базу данных; умение работать в	3					v
		сетевой или локальной базе данных, изучение принципов построения						
		основных моделей данных и их использование в современных системах						
20	Vivo Sivo a removement	управления базами данных (СУБД).			+ +	+ +	\dashv	
30	. Учебная практика	Формирование у студентов базовых профессиональных навыков в						
		области робототехники и мехатроники, освоение основ проектирования,						
		сборки и программирования простых робототехнических систем.						

Γ		Цикл базовых дисциплин								
		Компонент по выбору								
3		Дисциплина направлена на освоение дисциплинарных компетенций по использовании информационных технологий, техники, прикладных программных средств при построении и диагностировании промышленных роботов и робототехнических систем, в том числе с применением современных методов разработки энергоэффективных технологий и средств управления; на изучение структуры и устройства промышленных роботов, основные принципы управления, реализуемые в приводах роботов, принципы проектирования и оценки состояния промышленных роботов.	5					v		
3	Сервисная робототехника 2.	Дисциплина направлена на ознакомление студентов с историей развития, назначением, общими принципами действия устройств и областью применения сервисных и других видов непромышленных мобильных роботов. Сформировать объективное представления о взаимосвязи «человек — машина» на уровне современной техники и принципов ее развития в будущем. Изучают особенности кинематики и динамики сервисных и непромышленных мобильных роботов	5						v	
3	Биоморфная и антропоморфная робототехника 3.	Курс направлен на формирование базовых знаний о биоморфных и антропоморфных робототехнических системах, их применения и конструктивных исполнений, а также обучение методам расчета параметров манипуляторов, приобретение студентами умений расчета кинематических и динамических переменных движения манипуляционных систем; знаний о робототехнических устройствах бионического и антропоморфного конструктивных исполнений	5							v
3	Автономные мобильные роботы 4.	В процессе изучения дисциплины «Автономные мобильные роботы» у студента формируется база знаний по основам организации процесса проектирования, по принципам распараллеливания проектных работ, по способам достижения оптимальных технико-экономических параметров разрабатываемых изделий мобильных робототехнических систем	5			v				
3	Основы устойчивого развития и ESG проекты в Казахстане 5.	Цель: освоение студентами теоретических основ и практических навыков в области устойчивого развития и ESG, а также формирование понимания роли этих аспектов в современном экономическом и социальном развитии Казахстана. Содержание: знакомит с принципами устойчивого развития и внедрением практик ESG в Казахстане, включает изучение национальных и международных стандартов, анализ успешных ESG проектов и стратегий их реализации на предприятиях и в организациях.			v					
3	Программирование для 6.	Цель: обучить студентов программированию микроконтроллеров, подключению сенсоров и устройств, а также разработке алгоритмов управления роботами для студентов направления мехатроника и робототехника. Содержание: Дисциплина "Программирование для	5				v			

_				,	 	 	 		
		микроконтроллеров" является фундаментальной дисциплиной по							
		изучению микроконтроллерного управления роботов. Курс предназначен							
		для студентов направления мехатроника и робототехника							
	Программирование на языке	Цель: дисциплины является формирование свободного и творческого							
	высокого уровня	подхода к программированию на современных языках высокого уровня,							
		интереса к наблюдению за тенденциями и новостями в области средств							
37.		разработки программного обеспечения. Содержание: основные принципы	5			v			
		программирования на языках высокого уровня и их применение при							
		решении прикладных задач. Изучение дисциплины должно							
		способствовать формированию у студентов основ научного мышления.							
	Правовое регулирование	Цель: формирование целостного представления о системе правового							
	интеллектуальной	регулирования интеллектуальной собственности, включая основные							
	собственности	принципы, механизмы защиты прав интеллектуальной собственности и							
38.		особенности их реализации. Содержание: дисциплина охватывает основы	5	v					
50.		законодательства об ИС, включая авторское право, патенты, товарные	3	•					
		знаки, и промышленные образцы. Студенты изучают, как защищать и							
		управлять правами на интеллектуальную собственность, а также							
		рассматривают правовые споры и методы их разрешения.							
	Основы искусственного	Цель этого курса заключается во введении в основные концепции, методы							
	интеллекта	и технологии искусственного интеллекта, такие как машинное обучение,							
		компьютерное зрение, обработка естественного языка и т.д. Студенты							
		приобретут знания о ключевых принципах, алгоритмах и практических							
		применениях, которые лежат в основе развития и использования							
39.		искусственного интеллекта в различных сферах. По завершении курса	5			v			
		студенты достигают следующих результатов обучения: Знать основные							
		методы машинного обучения, включая обучение с учителем, без учителя							
		и с подкреплением; уметь применять методы машинного обучения для							
		решения различных задач; иметь навыки работы с различными							
		инструментами и технологиями искусственного интеллекта.							
		Дисциплина направлена на изучение структурных схем							
	Микропроцессорные	микропроцессорных систем в мехатронике и робототехнике, основ для							
	устройства управления	разработки аппаратных средств микропроцессорных устройств и	4					v	
	устроиства управления роботов	управления роботами; приобретение навыков построения устройств	7					١	
	рооотов	управления различными объектами мехатронных и робототехнических							
		систем.		<u> </u>					
		Дисциплина направлена на изучение базовых принципов построения							
	управления	микропроцессорных систем и современных архитектур							
41.		микроконтроллеров; освоение методик и инструментальных средств	4						v
'1'		разработки микроконтроллерных систем сбора и обработки информации;	'						•
		приобретение навыков по управлению различными сенсорами и решение							
		задачи микропроцессорного управления.							

42	Управление роботами Управление и динамические системы	Основные понятия мехатроники и робототехники, устройство роботов, принципы проектирования, конструирования и управления робототехническими системами, принципы и методологические основы построения мехатронных устройств, модулей, систем, устройство и принцип действия промышленных роботов, манипуляторов, схватов ПР, отдельных модулей ПР, классификацию мехатронных модулей, роботов и манипуляторов, их основные технические характеристики Дисциплина направлена на формирование компетенций, необходимых для приобретения знаний и навыков построения, а также качественного и	6					v	
43		количественного исследования математических моделей управляемых сложных динамических систем, функционирующих в непрерывном или дискретном времени, а также оценки исходных материалов и данных для разработки математических моделей реального процесса или явления.	6					v	
	•	Цикл профилирующих дисциплин		· · · · · ·	•	· · · · · ·	•		•
		Вузовский компонент							
44	Источники питания	Изучение материала данного курса позволяет получить определённые знания по устройству источников электропитания, навыков использования этих устройств как инструмента в своей профессиональной деятельности. Источники первичного электропитания. Электромагнитные элементы устройств электропитания. Трансформаторы. Сглаживающие фильтры. Импульсные источники электропитания. Управление регулирующим элементом в импульсных источниках питания. АС-DC конвертеры	4						v
45	электродинамика	Дисциплина направлена на формирование у студента теоретической и практической базы для проведения теплотехнических расчетов теплоэнергетического оборудования и оценки его термодинамической эффективности. Курс изучает основные законы и фундаментальные принципы технической термодинамики, свойства и процессы изменения состояний рабочих тел, принципы преобразования энергии в тепловых и холодильных машинах, термодинамические циклы.	5						v
46		Дисциплина имеет своей целью дать обучающимся представление о современных технологиях построения встроенных систем управления, теоретических и практических аспектах разработки микроконтроллерных систем и способствовать развитию системного мышления. Курс освещает основные вопросы построения встроенных систем для управления роботами на основе микроконтроллеров, фокусируясь на перспективном высокопроизводительном и энергоэффективном семействе микроконтроллеров.	6					v	
47	Программирование для инженеров с MATLAB	Дисциплина направлена на изучение типовых математических схем моделирования систем, ознакомление с основными подходами имитационного моделирования систем, изучение современных способов	4						v

						1 1	1	1		
		имитационного моделирования физических процессов управления в приборах, в технических средствах автоматизации и технологических процессах в среде MATLAB.								
48	Прием и передача данных	Цель: Освоить студентам основы передачи и приема данных в компьютерных системах, сетях передачи данных и различных устройствах для обеспечения эффективной коммуникации и обмена информацией. Содержание: Основы цифровой коммуникации: понятия и термины, модуляция, демодуляция. Типы сред передачи данных: проводные и беспроводные сети, локальные и глобальные сети, Интернет. Протоколы передачи данных: TCP/IP, UDP, HTTP, FTP и другие.	5							v
		Цикл профилирующих дисциплин								
-		Компонент по выбору			 1				-	
49	Точность измерительных приборов	Дисциплина направлена на подготовку студентов к решению практических задач оценки точности средств измерений. В результате изучения дисциплины студент знает определение точности, причины и виды ошибок функционирования приборов, методы оценки различных видов ошибок и их влияния на результирующую точность функционирования приборов.	5	v						
50	Контрольно-измерительные приборы	Дисциплина направлена на изучение фундаментальных основ построения приборов и общие методы измерительной техники, а также особенности измерений различных неэлектрических величин. Ознакомление с устройствами, схемами включения и погрешностях измерительных приборов, и измерительных преобразователях. Изучение с основными принципами и типами приборов и измерительных систем, используемых для измерения физических величин, наиболее часто встречающихся в исследованиях и на производстве	5							v
51	Моделирование динамических систем	Дисциплина направлена на изучение принципов построения имитационного моделирования динамических систем на MATLAB/SIMULINK и анализа протекания динамических процессов в приводах роботов и оценки показателей процесса позиционирования, а также методов имитационного моделирования для построения систем управления мехатронных и робототехнических систем.	4						v	
52	измерения	Дисциплина направлена на приобретение студентами научных знаний, а также навыков применения методов и практических основ стандартизации, и технических измерений при конструировании оборудования, приборов, мехатронных и робототехнических комплексов, разработке стандартов, а также расчете погрешностей электронной аппаратуры.	4	v						
53	. Сенсорные системы в	Дисциплина направлена на приобретение студентами знаний о датчиках,	5							V

Г	робототехнике	предназначенных для робототехнических и мехатронных систем и						I	l		
	рообтотехнике	комплексов, такие как тензодатчики, флекс-сенсоры, инфракрасные и									
		оптические сенсоры и другие. В данном курсе студент научиться программировать и получать, обрабатывать данные от этих сенсоров.									
	C										
	Сенсорная электроника,	Дисциплина направлена на приобретение студентами знаний о принципах									
	датчики	работы, основных параметрах, конструкциях сенсоров, измерительных	_								
54.		преобразователей на их основе и датчиков различного назначения.	5								V
		Изучает основы физических явлений и процессов, лежащих в основе									
		принципов работы сенсоров и измерительных преобразователей.									
	Приводы роботов	Дисциплина направлена на изучение основных и современных типов									
		приводов используемых в промышленных и бытовых роботах,									
55.		функциональных схем, входящих в ее состав, приводов роботов и	6								
55.		элементов, статических и динамических характеристик; способов	U		'						
		улучшения динамики с помощью корректирующих обратных связей;									
		микропроцессорных управляющих устройств приводов роботов.									
	Гидропневмоприводы роботов	Дисциплина «Гидропневмопривод» изучает следующие основные									
		вопросы: принцип действия; классификация; основные параметры									
		объемных и лопастных гидромашин; примеры конструкций; особенности									
		рабочих процессов, конструкций и методов расчета гидромашин;	_								
56.		принцип действия объемных и гидродинамических передач. Знания,	6								V
		полученные студентами при изучении материалов теоретической и									
		лабораторной части дисциплины, используются при изучении									
		последующих дисциплин и выпускной квалификационной работы.									
	Теория обучения машин и	Дисциплина включает в себя изучение основ теории машинного обучения									
	нейронные сети	и нейронных сетей и практическое их применение. Будут рассмотрены									
57.	непрониве сети	виды нейронных сетей, методы и алгоритмы, используемые в машинном	5				v				
		обучении и нейронных сетях									
	Пополков полико и пойронии го	Дисциплина включает в себя изучение основ нечеткой логики и									
	Нечеткая логика и нейронные сети										
	Сети	нейронных сетей и практическое их применение в современной технике.									
58.		Будут рассмотрены методы и алгоритмы, применяемые в нечеткой логике	5							v	
		и нейронных сетях для решения задач оптимального управления									
		робототехнических и мехатронных систем и комплексов в условиях									
		неопределенности.									
	Проектирование электронных	Целью дисциплины является изучение принципов организации и методов									
	схем	проектирования электронных схем, в том числе и методов									
59.		автоматизированного проектирования, математических моделей и	5			v					
57.		программных средств, т. е. то, что позволяет современным специалистам	, ,			'					
		ставить и решать сложные задачи проектирования устройств и									
		комплексов электронной техники									
60	Основы инженерного	Цель: обучение студентов основам теории технического творчества,	5						ι, Τ		7.4
JUU.	творчества	методам решения инженерных задач в проектно-конструкторских	3		1		1		V		V

_	T		1		-		1 1		
		разработках, а также изучение патентоведения и стратегий							
		инновационной деятельности для стимулирования инженерного							
		творчества. Содержание: Дисциплина направлена на изучение основы							
		теории технического творчества и методов решения инженерных задач,							
		возникающих в процессе проектно-конструкторских разработок при							
		техническом освоении новых изделий, при их эксплуатации и ремонте							
	Проектирование	Цель: Обучить студентов основам проектирования и разработки							
	промышленных роботов	промышленных роботов для их эффективного использования в							
		автоматизированных производственных процессах. Содержание: Основы							
		робототехники: классификация роботов, принципы конструкции и							
61		функционирования. Кинематика и динамика роботов: моделирование	5	v		v			
		движения, решение прямой и обратной задач кинематики, динамики.							
		Механические компоненты роботов: манипуляторы, приводы, передачи,							
		датчики. Программирование роботов: языки программирования, методы							
		управления, интеграция с промышленными системами							
-	Проектирование сервисных	Цель: Обучить студентов основам проектирования и разработки							
	роботов	сервисных роботов для их использования в широком спектре сервисных							
	росотов	задач, таких как обслуживание клиентов, медицинская помощь, уборка и							
		другие. Содержание: Основы сервисной робототехники: классификация,							
62		характеристики, требования к проектированию. Кинематика и динамика	5	v		v			
		сервисных роботов: моделирование движения, принципы работы							
		манипуляторов. Сенсорика и восприятие окружающей среды: видение,							
		слух, тактильные сенсоры, лидары и другие датчики.							
	C								
	Статистические методы в	Цель: формирование логического и алгоритмического мышления							
	инженерных исследованиях	обучающихся, позволяющего применять методы статистики в							
		инженерных исследованиях. Содержание: дисциплина направлена на							
		изучение основных методов моделирования процессов и систем при	~						
63	•	решении задач обработки и интерпретации экспериментальных данных и	5			V			
		задач системотехнического и схемотехнического проектирования,							
		формирование логического и алгоритмического мышления обучающихся,							
		позволяющего применять методы статистики в инженерных							
		исследованиях.							
	Первичная обработка и	Цель: Предоставить студентам базовые знания и навыки в области							
	математические элементы	первичной обработки данных и основных математических элементов							
	статистики	статистики для анализа и интерпретации данных в научных							
		исследованиях и промышленных приложениях. Содержание: Основы							
64		сбора данных: методы наблюдения, опросов, экспериментов и др.	5	v					
		Обработка и предварительный анализ данных: очистка данных,							
		преобразование данных, визуализация. Описательная статистика: меры							
		центральной тенденции, меры изменчивости, графическое представление							
		данных							
_	l .	Marriage 1					1		





УЧЕБНЫЙ ПЛАН ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ для набора на 2024-2025 уч. год Образовательная программа 6В07113 - Робототехника и мехатичныка Группа образовательных программ В063 - Электротехника и автоматизация Tipeate area is in any police to hard M.M. Servaraes M.M. Servarae

LNG108 LNG108 LNG104 LNG104		Срок обу-	чения: 4 го	да			Ака	демичес	кая степе	нь: бакал	iana rexi	OUNCERT	ехнологи	ŭ-	PP
LNG108 LNG108 LNG104	y		Сбаций	Beero	Аудиторны	СРО (в том числе	Форма		Распреде курс	ление пуд	пториму з	анитый го	о курсам и	Designations	1
LNG108 LNG104	Наименование дисциплин	Цика	объём и кредитах	часов	й объём лек/лаб/пр	СРОП) в	контроля	i	2	3	cype 4		1 Kypu	1	gife
LNG108 LNG104		-	предигия	MIL	- 50	чисих		control p	семестр	семестр	семестр			Сместр	cester
LNG104	Иностранный язык	оод ок	5	150	0/0/3	105	Э	5	_			T	p-	+	
	Иностранный язык	оод, ок	5	150	0/0/3	105	Э		5				-		-
LNG104	Казахский (русский) язык	оод, ок		150	0/0/3	105	Э	- 5							
	Казахский (русский) язык	оод, ок	4	150	0/0/3	105	Э	L	5					11.01	
KFK101-104	Физическая культура	оод ок		240	одуль физич 0/0/8	120		2	2			-	-		
1011111111111	This teenan nyibi ypa				нонных тех		Э			2	2		1		
CSE677	Информационно-коммуникационные		5					TON I PA	PHKH.					1831133	
	технологии	оод, ок		150	2/1/0	105	Э			5					
GEN429	Инженерная и компьютерная графика	БД, ВК	5	150	1/0/2	105	Э		5				U	4 1205 1 1	
HUM137	История Казахстана	оод ок	M-4.	Модули 150	социально				y-11-						
HUM132	Философия	оод ок	5	150	1/0/2	105	79	5	+	5			-		
HUM120	Модуль социально-политических		-	772.72	000000				****		-	-			
HUM120	знаний (социология, политология)	оод, ок	3	90	1/0/1	60	Э			3					
HUM134	Модуль социально-политических	OUAL OIL	5	150	2/0/1	105	Э	10 21 22	1		5				
ALIE STORESTALL	знаний (культурология, психология)	***************************************		1.4400.1											
HUM136	Основы антикоррупционной культуры и	ль основы	антикорр	упцион	ной культу	ры, экологи	и и безопа	сности з	кизнедеят	ельности					
	права														
MNG489	Основы экономики и													1 2	
//II.V.0402	предпринимательства	Colonelle is Vel	30	genil	THE STATE OF	500.0									
ELC577	Основы методов научных исследований	оод кв	5	150	2/0/1	105	Э				5		1		
AND CONTRACTOR OF THE PARTY OF	Экология и безопасность					D.*									
CHE656	жизнедеятельности														
MNG564	Основы финансовой грамотности														
			M-	6. Мод	уль математ	ической под	потовки	-	hitte-				-	-	
MAT101	Математика 1	БД, ВК	5	150	1/0/2	105	Э	- 5							
MAT102 MAT103	Математика II Математика III	БД, ВК	5	150	1/0/2	105	Э		5						
MATTOS	јунатематика (п	БД, ВК	5	150	1/0/2	105	Э			5					
PHYIII	Физика I	БД, ВК	5	150	ь физико-хи 1/1/1	105	Э	5							
CHE846	Общая химия	БД, ВК	4	120	1/1/1	75	Э	4							
PHY112	Физика II	БД, ВК	5	150	1/1/1	105	Э		5						
PODING				М-	8. Модуль р	обототехник	СИ							1	
ROB185 ROB553	Промышленная робототехника Сервисная робототехника	БД КВ	5	150	2/0/1	105	Э			5					
	Биоморфная и антроломорфная	- 275		_	2000	(52)									
ROB523	робототехника														
ROB511	Автономные мобильные роботы	БД, КВ	5	150	2/0/1	105	Э				5				
MNG563	Основы устойчивого развития и ESG						22 3				20				
	проекты в Казахстане														
	0		M-9	. Молу	ль электрон	ики и схемо	техники				- 1				
ROB538	Основы электромеханики и электроники	БД, ВК	6	180	2/1/1	120	9			6					
ROB154	Электроника	БД, ВК	5	150	1/1/1-	105	Э				5		-	-	
ROB573	Интегральная и микропроцессорная									_	:01	25.0		-	
NODE IS	схемотехника	БД, ВК	5	150	2/1/0	105	Э					5			
ROB503	Margunes policy	P.H. Was			Модуль ме								-		
ROB303 ROB173	Механика роботов Механика манипуляторов	БД, ВК	5	150	2/0/1	105	9				5				
	Механика манипуляторов Механика управляемых машин	БД, ВК БД, ВК	5	150	2/0/1	105	9					5			
ROB534	2.14 Manavasan statum	MI DK			2/0/1	105 -	3		15170						
ROB534	The state of the s		[VI-1		ЛЬ Систом.	VIIDAR COURS							5		
	Теория автоматического управления	БД ВК				управлени:	я роботов				- 0		,		
ROB622	Теория автоматического управления Программирование для	БД, ВК	5 5	150	1/1/I	управлени 105						5	,		
	Теория автоматического управления Программирование для микроконтроллеров	БД, ВК			1/1/1		я роботов					5	,		
ROB622 ROB650	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого	БД, ВК					я роботов					5	,		
ROB622	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня	БД, ВК БД, КВ			1/1/1		я роботов		4.000			5	,		
ROB622 ROB650	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровия Правовое регулирование		5	150	1/1/1	105	я роботов Э						,		
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня Правовое регулирование интеллектуальной собственности		5	150	1/1/1	105	я роботов Э						,	100	
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровка Правовое регулирование нителлектуальной собственности Осиовы искусственного интеллекта		5	150	1/1/1	105	я роботов Э						,	3.0	
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессорные устройства управления роботов	БД, КВ	5	150	1/1/I 1/1/I 2/0/1 1/0/2	105	я роботов Э								
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессорные устройства управления роботов Микроконтроллерные системы		5	150	1/1/1	105	я роботов Э						4		
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессорные устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управления	БД, КВ	5	150	1/1/I 1/1/I 2/0/1 1/0/2	105	я роботов Э								
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544 ROB545	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровия Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессорные устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управления Управления Управления Управления	БД, КВ	5	150	1/1/I 1/1/I 2/0/1 1/0/2	105	9 9 9							2	
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессорные устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управления	БД, КВ БД, КВ	5 5 4	150 150 120	1/1/1 1/1/1 2/0/1 1/0/2 1/1/1 1/1/2	105 105 75	э Э Э Э							6	
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544 ROB545 ROB570 ROB571	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровка Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессорные устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управления и динамические системы управления и динамические системы	БД, КВ БД, КВ БД, КВ	5 5	150 150 120 180 M-12. M	1/1/1 1/1/1 2/0/1 1/0/2 1/1/1 1/1/2 1/1/2 10дуль изме	105 105 75	э Э Э Э							6	
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544 ROB545 ROB570 ROB571	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровия Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессорные устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управления Управления Управления Управления	БД, КВ БД, КВ	5 5 4	150 150 120	1/1/1 1/1/1 2/0/1 1/0/2 1/1/1 1/1/2	105 105 75	э Э Э Э							6	
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544 ROB545 ROB570 ROB571 ROB187	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня Праговое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессориме устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управление роботами Управление роботами Управление и динамические системы Основы информационно-измерительных технологий Источники питания	БД, КВ БД, КВ БД, КВ	5 5	150 150 120 180 M-12. M	1/1/1 1/1/1 2/0/1 1/0/2 1/1/1 1/1/2 1/1/2 10дуль изме	105 105 75 120 ревии и лит	я роботов Э Э Э тания Э					5	4	6	
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544 ROB545 ROB570 ROB571	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровия Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессорные устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управления Управления и динамические системы Управление и динамические системы Основы информационно- измерительных технологий	БД, КВ БД, КВ БД, ВК ПД, ВК	5 5 4	150 150 120 180 M-12. M	1/1/1 1/4/1 2/0/1 1/0/2 1/1/1 1/1/2 1/1/2 2/1/0 1/1/1	105 105 75 120 105 75	я роботов 3 3 3 3 (тания 3 3 (тания 3 3					5		6	
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544 ROB545 ROB570 ROB571 ROB187	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня Праговое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессориме устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управление роботами Управление роботами Управление и динамические системы Основы информационно-измерительных технологий Источники питания	БД, КВ БД, КВ БД, ВК	5 5 5	150 150 120 180 M-12. M	1/1/1 1/1/1 2/0/1 1/0/2 1/1/1 1/1/2 1/1/2 1/1/2 2/1/0	105 105 75 120 ревии и лит 105	я роботов Э Э Э тания Э					5	4	6	
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544 ROB545 ROB570 ROB571 ROB187 ROB574 ROB577	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микропроцессорные устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управления Управление и динамические системы Управление и динамические системы Основы информационно-измерительных технологий Источники питания Точность измерительных приборов Контрольно-измерительных приборов	БД, КВ БД, КВ БД, ВК ПД, ВК	5 5 4	150 150 120 180 M-12. M	1/1/1 1/4/1 2/0/1 1/0/2 1/1/1 1/1/2 1/1/2 2/1/0 1/1/1	105 105 75 120 105 75	я роботов 3 3 3 3 (тания 3 3 (тания 3 3					5	4		
ROB622 ROB650 ROB615 MNG562 CSE831 ROB544 ROB545 ROB570 ROB571 ROB187 ROB574 ROB577	Программирование для микроконтроллеров Программирование на языке высокого уровня Праграммирование на изыке высокого уровня Правовое регулирование интеллектуальной собственности Основы искусственного интеллекта Микроконтроллерные устройства управления роботов Микроконтроллерные системы управление управление Утравление и динамические системы Утравление и динамические системы Основы информационио-измерительных технологий Источники питания Точность измерительных приборов	БД, КВ БД, КВ БД, ВК ПД, ВК	5 5 4	150 150 120 180 M-12. M	1/1/1 1/4/1 2/0/1 1/0/2 1/1/1 1/1/2 1/1/2 2/1/0 1/1/1	105 105 75 120 105 75	я роботов 3 3 3 3 (тания 3 3 (тания 3 3					5	4		

nones	Инженерная термодинамика и	1	- 1	M-13. Mo	дуль робот	отехничесь	сих систем			0=				_	
ROB535	электродинамика и	пд, вк	5	150	2/0/1	105	Э	T		100			5	1	
ROB552	Встроенные системы в робототехнике	пд, вк	6	180	1/1/2	120	Э	1				1	1	+-	+
ROB139	Сенсорные системы в робототехнике						-		-	1				6	100
ROB138	Сенсорная электроника, датчики	ПД, КВ	5	150	2/1/0	105	Э		100					5	7
ROB548	Приводы роботов						-								
ROB549	Гидропневмоприводы роботов	пд, кв	6	180	1/1/2	120	. 3							6	
-			M-1	14. Моду	пь базы дан	ных и мод	Paunonauu			1	-				
ROB579	Базы данных в робототехнике	БД, ВК	5	150	2/1/0	105	3			_					
ROB550	Программирование для инженеров с МАТLAB	пд, вк	4	120	1/1/1	75	3		-			5	4	-	-
ROB659	Прием и передача данных	пд, вк	5	150	2/1/0	105			-	-			4		
ROB144	Теория обучения машин и нейронные сети	ПД, КВ	5	150	2/1/0		3	 		-	-			1-2	
ROB126	Нечеткая логика и нейронные сети	1,44,105		150	2/1/0	105	Э								
ROB520	The same of the sa				M-15. Mos	уль R&D			0225	1	-		_	1000	
ROB662	Проектирование электронных схем	ПД, КВ	5	150	2/1/0	105	Э		1176	100000				-	T-1-
2007	Основы инженерного творчества Проектирование промышленных	Section Courts	147	1,55	1/0/2	103	3	100 - 100					5		
ROB663	роботов	пд кв	5	1.50	- 2020	1923									
ROB664	Проектирование сервисных роботов	ид, кв	3	150	0/0/3	105	KII							5	
ROB633	Статистические методы в инженерных исследованиях													-	-
ROB665	Первичная обработка и математические элементы статистики	пд, кв	5	150	0/0/3	105	КП								3
AAP173	N		M-	16. Прак	тико-ориег	тированнь	ий модуль				-				
AAP102	Учебная практика	БД, ВК	2					200	2		-	_	-	_	
AAP102	Производственная практика [ПД, ВК	2						- 1/2		2	-			
AAE 103	Производственная практика П	пд, вк	3								-		3		
1990 CONT.	Написание и защита дипломной работы			M-17. M	одуль итог	овой аттес	тации				-		3		-
ECA109	(проекта)	ИА	8												
			M-18.	Модуль	дополните	льных вид	n ofvuer								
	Военная подготовка	ДВО	0			THE PARTY OF THE P	об обучени								
	Vanna - VIII PROCESSES							31	29	31	29	30	30	2.	
	Итого по УНИВЕРСИТЕТУ:						1	60		6		30	30	3.3	25

	Количество кредитов за весь период	обучени	131						
	Циклы дисциплин	Кредиты							
Код цикла		обязательный компонент (ОК)	вузовский компонент (ВК)	компонент по выбору (КВ)	Beero				
ООД	Цикл общеобразовательных дисциплин	51	-	-					
БД	Цикл базовых дисциплин	21	82		56				
пд	Цикл профилирующих дисциплин		-	25	176				
			24	45					
ИА	Всего по теоретическому обучению:	51			232				
FIA	Итоговая аттестация	8		-	8				
	итого:	59	0	0	240				

Решение Учёного совета КазНИТУ им. К.И. Сатпаева. Протокол № 12 от " 22 " апреля 2024 г.

Решение Учебно-методического совета КазНИТУ им. К.И. Сатпаева. Протокол № 6 от " 19 " апреля 2024 г.

Решение Ученого совета института АнИТ. Протокол № 8 ог "29" февраль 2024 г.

Проректор по академическим вопросам

И.о. директора института Автоматики и информационных технологии

Заведующий кафедрой Робототехники и технических средств автоматики

Представитель Совета от работодателей

Р.К. Ускенбаева

Ж.Б. Кальпеева

К.А. Ожикенов

А.К. Джумагулов