

АННОТАЦИЯ ДИСЦИПЛИНЫ
Типовые приемы алгоритмизации мехатронных систем
15.03.06 «Мехатроника и робототехника»
Семестр 2

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Ознакомление с типовыми приемами алгоритмизации мехатронных систем в современной среде программирования, возможностями реализации алгоритмов и программных приложений решения типовых технических и экономических задач в среде Турбо Паскаль.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОПОП

Дисциплина «Типовые приемы алгоритмизации мехатронных систем» относится к блоку дисциплин по выбору (вариативная часть Б1 цикла дисциплин ОПОП в соответствии с ФГОС бакалавриата по направлению 15.03.06 «Мехатроника и робототехника».

3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Освоение дисциплины направлено на формирование профессиональных (ПК) компетенций (ПК-31 и ПК-32): готовность производить установку и настройку системного прикладного и инструментального программного обеспечения мехатронных и робототехнических систем (ПК 31); способность разрабатывать инструкции по эксплуатации используемого технического оборудования и программного обеспечения для обслуживающего персонала (ПК-32).

4. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Введение: понятие о средствах и методах автоматизированной обработки данных. Понятие о структурах данных. Системы хранения передачи и обработки данных. Общие положения теории алгоритмов. Программные алгоритмы. Рекурсия и итерация. Понятие о технологии разработки программных систем. Структурное и модульное программирование. Алгоритмический язык Турбо Паскаль. Типовые приемы программирования. Методы и средства конструирования программ.

5. ВИД АТТЕСТАЦИИ - экзамен

6. КОЛИЧЕСТВО ЗАЧЕТНЫХ ЕДИНИЦ - 5

Составитель: профессор кафедры «Мехатроника и электронные системы автомобилей»
Новикова Н.А. _____

Заведующий кафедрой «Мехатроника и электронные системы автомобилей»
Кобзев А.А. _____

Председатель
учебно-методической комиссии направления 15.03.06 «Мехатроника и робототехника».:
Кобзев А.А. _____

Директор института _____ А.И. Елкин

Дата: 16.05.2016

