



УПРАВЛІННЯ МОБІЛЬНИМИ РОБОТАМИ НА ПЛАТФОРМІ ARDUINO

Галузі знань: 10 «Природничі науки», 11 «Математика та статистика», 12 «Інформаційні технології», 16 «Хімічна інженерія та біоінженерія», 17 «Електроніка, автоматизація та електронні комунікації», 19 «Архітектура та будівництво», 27 «Транспорт» (спеціальність 272 Авіаційний транспорт)

Рівень вищої освіти	другий (магістерський)		
Статус дисципліни	вибіркова		
Обсяг дисципліни	150 годин/ 5 кредитів ЄКТС		
Мова викладання	українська		
Анотація	Курс «Управління мобільними роботами на платформі Arduino» дозволяє вивчити базові теоретичні і схемотехнічні принципи побудови та функціонування мобільних роботів та сформувати практичні навички дослідження і проектування таких пристроїв. Значну увагу приділено архітектурі, складових компонентів, програмуванню та налагоджуванню програмного забезпечення різноманітних мобільних роботів. Як приклад докладно представлені технічні, структурні, архітектурні компоненти об'єктів такого типу і засоби їх комплектування. В результаті отриманих знань майбутній фахівець може брати участь у виконанні проектів замовника в галузі роботизованої техніки		
Пререквізити	Знання з основ програмування, об'єктно-орієнтованого програмування, комп'ютерної схемотехніки, моделювання систем. Кількість студентів (10) на практичних заняттях у групі обмежена наявністю обладнання		
Організація навчання	Види занять: лекції, лабораторні заняття Форми здобуття освіти: денна, заочна Форми контролю: модульний контроль, іспит		
Кафедра	Системи управління літальних апаратів		
Факультет	Системи управління літальних апаратів		
Викладач		ПІБ	Немшилов Юрій Олександрович
		Посада	доцент
		Вчене звання	доцент
		Науковий ступінь	кандидат технічних наук
		e-mail	y.nemshilov@khai.edu
		Персональна сторінка	
Посилання на електронні матеріали курсу	https://mentor.khai.edu/course/view.php?id=7900		
Посилання на робочу програму (силабус)	https://khai.edu/assets/files/silabusi/DP1/s_m_nmk-2_upravlinnya-mobilnimi-robotami-na-platforni-ARDUINO.pdf		