

Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Емельянов Сергей Геннадьевич
Должность: ректор
Дата подписания: 14.02.2024 11:38:40
Уникальный программный ключ:
9ba7d3e34c012eba476ffd2d064cf2781953be730df2374d1687c0ac536f9f56

Приложение
(обязательное)

Сведения о реализации основных образовательных программ высшего образования

15.04.06 Мехатроника и робототехника, Сервисная робототехника

основная образовательная программа высшего образования (далее – основная образовательная программа)

магистр

присваиваемая квалификация

федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Юго-Западный государственный университет», Юго-Западный государственный университет, ФГБОУ ВО «ЮЗГУ», ЮЗГУ

полное и сокращенное (при наличии) наименование образовательной организации или организации, осуществляющей обучение (далее – организация)

Раздел 1. Общие сведения

1.1. Основная образовательная программа реализуется в соответствии с федеральным государственным образовательным стандартом, утвержденным Министерством высшего образования и науки Российской Федерации или Министерством науки и высшего образования Российской Федерации

от 14.08.2020 № 1023.

1.2. Основная образовательная программа реализуется в соответствии с образовательным стандартом, утвержденным самостоятельно образовательной организацией высшего образования на основании части 10 статьи 11 Федерального закона от 29 декабря 2012 г. № 273-ФЗ «Об образовании в Российской Федерации» нет.

реквизиты локального акта организации об утверждении образовательного стандарта

1.3. Основная образовательная программа реализуется с использованием сетевой формы на основании договора от « » 20 г., заключенного с нет.

полное наименование юридического лица

1.4. Основная образовательная программа содержит сведения, составляющие государственную тайну, нет.

да/нет

1.5. Основная образовательная программа реализуется с применением исключительно электронного обучения, дистанционных образовательных технологий нет.

да/нет

Раздел 2. Условия реализации основной образовательной программы

2.1. Сведения о педагогических (научно-педагогических) работниках, участвующих в реализации основной образовательной программы, и лицах, привлекаемых к реализации основной образовательной программы на иных условиях:

№ п/п	Наименование учебных предметов, курсов, дисциплин (модулей), практики, иных видов учебной деятельности, предусмотренных учебным планом образовательной программы	Фамилия, имя, отчество (при наличии) педагогического (научно-педагогического) работника, участвующего в реализации образовательной программы	Условия привлечения (по основному месту работы, на условиях внутреннего/ внешнего совместительства; на условиях гражданско-правового договора) педагогических (научно-педагогических) работников	Информация о наличии ученой степени, ученого звания, наград, международных почетных званий или премий, в том числе полученных в иностранном государстве и признанных в Российской Федерации, и (или) государственных почетных званий в соответствующей профессиональной сфере, и (или) лауреатства государственных премий в соответствующей профессиональной сфере и приравненного к ним членства в творческих союзах, лауреатства, побед и призов в творческих конкурсах	Объем учебной нагрузки	
					количество часов	доля от ставки
1	2	3	4	5	6	7
1	Моделирование и исследование мехатронных систем и роботов	Яцун Сергей Фёдорович	По основному месту работы	д.т.н., профессор	10,15	0,0113
		Лушников Борис Владимирович	По основному месту работы	к.т.н., доцент	72	0,08
2	Проектирование и производство мехатронных и робототехнических систем	Яцун Сергей Фёдорович	По основному месту работы	д.т.н., профессор	38,3	0,0426
		Мальчиков Андрей Васильевич	По основному месту работы	к.т.н.	36	0,04
3	Современные проблемы мехатроники и робототехники	Тарасова Елена Сергеевна	на условиях гражданско-правового договора	к.т.н.	18	0,02
		Яцун Андрей Сергеевич	По основному месту работы	к.т.н.	18	0,02
		Безмен Петр Анатольевич	По основному месту работы	к.т.н., доцент	37,25	0,0414
4	Психология управления коллективом	Чернышова Ольга Викторовна	По основному месту работы	к.н., доцент	36,1	0,0401
5	Организация и управление	Томакова Ирина	По основному	к.т.н., доцент	26,1	0,029

	производством	Александровна	месту работы			
6	Информационные системы роботов и обработка сигналов	Мальчиков Андрей Васильевич	По основному месту работы	к.т.н.	55,15	0,0613
		Безмен Петр Анатольевич	По основному месту работы	к.т.н., доцент	37,15	0,0414
7	Системы обеспечения производственной и экологической безопасности	Юшин Василий Валерьевич	По основному месту работы	к.т.н., доцент	26,1	0,029
8	Профессиональная подготовка в области мехатроники и робототехники	Политов Евгений Николаевич	По основному месту работы	к.т.н., доцент	26,1	0,029
9	Управление мехатронными системами и сервисными роботами	Безмен Петр Анатольевич	По основному месту работы	к.т.н., доцент	92,15	0,1024
10	Иностранный язык	Павлова Анна Викторовна	По основному месту работы	к.фил.н.	37,15	0,0413
11	Проектирование сервисных роботов	Яцун Сергей Фёдорович	По основному месту работы	д.т.н., профессор	20,65	0,0229
		Мальчиков Андрей Васильевич	По основному месту работы	к.т.н.	72	0,08
12	Сервисные человеко-машинные комплексы	Мальчиков Андрей Васильевич	По основному месту работы	к.т.н.	27,15	0,0302
		Яцун Андрей Сергеевич	По основному месту работы	к.т.н.	18	0,02
13	Сервисные роботы для мониторинга окружающей среды	Мальчиков Андрей Васильевич	По основному месту работы	к.т.н.	36,1	0,0401
14	Сервисные роботы специального назначения	Мальчиков Андрей Васильевич	По основному месту работы	к.т.н.	-	-
15	Методы и теория оптимизации	Лушников Борис Владимирович	По основному месту работы	к.т.н., доцент	54,1	0,0601

16	Теория эксперимента в исследованиях систем	Лушников Борис Владимирович	По основному месту работы	к.т.н., доцент	-	-
17	Учебная ознакомительная практика	Политов Евгений Николаевич	По основному месту работы	к.т.н., доцент	24	0,0267
18	Производственная технологическая (проектно-технологическая) практика	Рукавицын Александр Николаевич	По основному месту работы	к.т.н., доцент	48	0,0533
19	Производственная практика (научно-исследовательская работа)	Политов Евгений Николаевич	По основному месту работы	к.т.н., доцент	36	0,04
20	Производственная преддипломная практика	Политов Евгений Николаевич	По основному месту работы	к.т.н., доцент	4	0,0044
	Итого:					1,0065

2.2. Сведения о научно-педагогическом работнике, осуществляющем общее руководство научным содержанием программы магистратуры:

№ п/п	Фамилия, имя, отчество (при наличии) научно-педагогического работника	Условия привлечения (по основному месту работы, на условиях внутреннего/ внешнего совместительства; на условиях гражданско-правового договора	Ученая степень, (в том числе ученая степень, присвоенная за рубежом и признаваемая в Российской Федерации)	Тематика самостоятельного научно-исследовательского (творческого) проекта (участие в осуществлении таких проектов) по направлению подготовки, а также наименование и реквизиты документа, подтверждающие его закрепление	Публикации (название статьи, монографии и другое; наименование журнала/издания, год публикации) в:		Апробация результатов научно-исследовательской (творческой) деятельности на национальных и международных конференциях (название, статус конференций, материалы конференций, год выпуска)
					ведущих отечественных рецензируемых научных журналах и изданиях	зарубежных рецензируемых научных журналах и изданиях	
1	2	3	4	5	6	7	8
	Яцун Сергей Фёдорович	штатный	Доктор технических наук, профессор	Сервисные роботы, мобильные роботы, мехатроника, экзоскелеты, реабилитационная техника, робототехника специального назначения, человеко-машинные системы, приказ от 17.08.2021 №1082а	1. Печурин А.С., Федоров А.В., Яцун А.С., Яцун С.Ф. Математическое моделирование ходьбы человека в реабилитационном экзоскелете с помощью метода видеонализа походки. Известия Юго-Западного государственного университета. 2021;25(3):27-40. 2. Яцун С.Ф., Мальчиков А.В., Постольный А.А., Яцун А.С. Моделирование системы управления исполнительных звеньев реабилитационного экзоскелета с учетом эффекта	1. Jatsun S. et al. Mathematical Modeling of Load Lifting Process with the Industrial Exoskeleton Usage //Proceedings of 15th International Conference on Electromechanics and Robotics" Zavalishin's Readings". – Springer, Singapore. 2021.– С. 125-137. 2. Jatsun S., Malchikov A., Yatsun A. Investigation of the Oscillatory Effect in a Copy Control System //2021 International Conference on Industrial Engineering, Applications and Manufacturing (ICIEAM). – IEEE, 2021. – С. 608-612. 3. Яцун С. Ф., Мальчиков А. В., Тентюк Д. А. Экспериментальное исследование измерительной манжеты активного экзоскелета //Завалишинские чтения'21. – 2021. – С. 288-292. 4. Сафаров, Д. И. Мониторинг гидросферы группой роботов. - Текст : электронный / Д. И. Сафаров, С. В. Ефимов, С. Ф. Яцун // Информационные технологии и нанотехнологии (ИТНТ-2021) : сб. тр. по материалам VII Междунар. конф.	

				<p>спастичности. Известия Юго-Западного государственного университета. 2021;25(3):103-119.</p> <p>3. Князев А. А., Яцун С. Ф., Федоров А. В. Управление прибором для механотерапии голеностопного сустава //Медицинская техника. – №. 6. – с. 14-17.</p> <p>4. Ефимов С. В., Емельянова О. В., Яцун С. Ф. Математическое моделирование движений машущего крыла при взаимодействии с сопротивляющейся средой //Транспортное машиностроение. – 2022. – №. 3 (3). – С. 53-63.</p> <p>5. Переподготовка кадров для Индустрии 4.0: методика обучения эксплуатации промышленного экзоскелета / С.Ф. Яцун, А.С. Яцун, А.В. Мальчиков,</p>	<p>Manufacturing (ICIEAM) (pp. 647-652). IEEE.</p> <p>3. Jatsun S. et al. Studying of Copying Control System with Nonlinear Measurer //Electromechanics and Robotics. – Springer, Singapore, 2022. – С. 13-23.</p> <p>4. Jatsun, S., Yatsun, A., Fedorov, A., & Saveleva, E. (2022). Simulation of Static Walking in an Exoskeleton. In Electromechanics and Robotics (pp. 49-60). Springer, Singapore.</p> <p>5. Jatsun S. et al. Hardware/Software Architecture for Research of Control Algorithms of a Quadcopter in the Presence of External Wind Loads //Electromechanics and Robotics. – Springer, Singapore, 2022. – С. 165-177.</p> <p>6. Jatsun S. F. et al. Trajectory planning strategy</p>	<p>и молодеж. шк. (г. Самара, 20-24 сент.) : [в 3 т.].</p> <p>5. Доклад на Всероссийской научно-практической конференции студентов, аспирантов, молодых ученых и преподавателей «Реализация молодежного опыта в решении прикладных задач мехатроники и робототехники» (г. Курск, 06.12.2021)</p> <p>6. Доклад на Всероссийской научно-практической конференции молодых ученых, студентов и аспирантов «Научные исследования: от теории к практике» (г. Курск, 24.11.2021)</p> <p>7. Доклад на Всероссийской научно-технической конференции «Робототехника и искусственный интеллект для улучшения среды обитания человека» (г. Курск, 20 июня 2022)</p> <p>8. Safarov, J., Jatsun, S., Yatsun, A., & Knyazev, S. (2022). Simulation of Underwater Robot Autonomous Motion Along Predetermined Straight Path. In Electromechanics and Robotics (pp. 73-84). Springer, Singapore.</p> <p>9. Jatsun S. et al. Hardware/Software Architecture for Research of Control Algorithms of a Quadcopter in the Presence of External Wind Loads //Electromechanics and Robotics. – Springer, Singapore, 2022. – С. 165-177.</p> <p>10. Доклад на Всероссийской научно-технической конференции «Всероссийская научно-практическая конференция</p>
--	--	--	--	--	--	--

				<p>Е.Н. Политов // Технология текстильной промышленности. 2022, № 2 (398). С. 364-369</p> <p>6. Яцун С.Ф. Метод получения параметров изменения задающих воздействий для системы управления реабилитационного устройства / С.Ф. Яцун, А.В. Мальчиков, А.С. Яцун // Медицинская Техника / Медицинская техника №2, 2023 / с. 22-26</p> <p>7. Яцун С. Ф. и др. Система управления колёсного привода подлёдного робота для мониторинга подводных объектов // Автоматизация и моделирование в проектировании и управлении. – 2023. – №. 2 (20). – С. 58-68.</p> <p>8. Яцун С. Ф., Мальчиков А. В., Щербакова М. П. Адаптивный алгоритм системы</p>	<p>for the links of a walking human-machine system using a neural network //Robotics for Sustainable Future: CLAWAR 2021 24. – Springer International Publishing, 2022. – С. 255-261.</p> <p>7. Jatsun S., Malchikov A. Adaptive Suspension System Position-Force Control of Wheeled Wall-Pressed In-Pipe Climbing Robot //Climbing and Walking Robots Conference. – Cham : Springer Nature Switzerland, 2023. – С. 101-111.</p> <p>8. Jatsun S. F., Yatsun A. Active-Passive Mechanotherapy (APM) of the Ankle Joint (AJ) in Post-Traumatic Rehabilitation //Global Perspectives on Robotics and Autonomous Systems: Development and Applications. –</p>	<p>молодых ученых, студентов и аспирантов «Научные исследования: от теории к практике»»» (г. Курск, май 2023)</p> <p>11. Afonin D., Pechurin A., Jatsun S. Algorithm for Controlling the Movement of a Robotic Aircraft Towing System along a Contrast Line //2023 International Conference on Industrial Engineering, Applications and Manufacturing (ICIEAM). – IEEE, 2023. – С. 737-742.</p> <p>12. Афонин Д. В., Печурин А. С., Яцун С. Ф. Комбинированная система управления движением роботизированной буксировочной системы /Завалишинские чтения 23. – 2023. – С. 119-125</p>
--	--	--	--	--	---	---

					пользовательского интерфейса инвалидной коляской-вертикализатором //Известия Юго-Западного государственного университета. – 2023. – Т. 27. – №. 1. – С. 111-125.	IGI Global, 2023. – С. 24-38. 9. Knyazev A., Jatsun S. et al. Development of a Device for Post-traumatic Ankle Rehabilitation //International Conference on Interactive Collaborative Robotics. – Cham : Springer Nature Switzerland, 2023. – С. 93-102.	
--	--	--	--	--	--	---	--

2.3. Сведения о научно-педагогических работниках организации, участвующих в реализации образовательной программы, и лицах, привлекаемых организацией к реализации образовательной программы на иных условиях, являющихся руководителями и (или) работниками иных организаций, осуществляющими трудовую деятельность в профессиональной сфере, соответствующей профессиональной деятельности, к которой готовятся обучающиеся (далее – специалисты-практики):

№ п/п	Фамилия, имя, отчество (при наличии) специалиста-практика	Наименование организации, осуществляющей деятельность в профессиональной сфере, в которой работает специалист-практик по основному месту работы или на условиях внешнего совместительства	Занимаемая специалистом-практиком должность	Общий трудовой стаж работы в организациях, осуществляющих деятельность в профессиональной сфере, соответствующей профессиональной деятельности, к которой готовится обучающийся
1	2	3	4	6
1	Яцун Андрей Сергеевич	ООО «Экзомед»	директор	7 лет
2	Тарасова Елена Сергеевна	ООО "КОДКОММИТ, Отдел тестирования Обособленного подразделения в г. Курск	главный тестировщик-автоматизатор	11 лет

2.4 Наличие электронной образовательной среды <https://swsu.ru/eios/>
адрес ссылки на информацию, размещенную на официальном сайте организации в информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

2.5 Наличие внутренней системы оценки качества образования <https://swsu.ru/omk/index.php/>
адрес ссылки на информацию, размещенную на официальном сайте организации в информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

