

РАСПИСАНИЕ ЗАНЯТИЙ «КОД БУДУЩЕГО»

2026-2027 уч. год

Кабинеты для занятий 30,31

Группы: ОИСП-1-26, ОИСП-1к-26, ОИСП-2-26, ОИСП-2к-26, Р-1-26, Р-2к-26

Модуль	Тема занятия	№ занятия	Дата	Время
Модуль 1	Цифровая среда обучения и инструменты безопасной работы с платформой	1	вт, 6 октября	14:00
		2	вт, 6 октября	15:30
	Базовые конструкции и переменные для управления параметрами мобильных робототехнических систем	3	вт, 13 октября	14:00
		4	вт, 13 октября	15:30
	Отслеживание параметров мехатронной системы: скорость, время, дистанция и пороги	5	вт, 20 октября	14:00
		6	вт, 20 октября	15:30
	Текущий контроль	—	вт, 20 октября	17:00
	Логические операторы и механизмы принятия решений в сценариях управления	7	вт, 27 октября	14:00
		8	вт, 27 октября	15:30
	Проектирование циклов опроса устройств и выполнения команд движения	9	вт, 10 ноября	14:00
		10	вт, 10 ноября	15:30
	Статический анализ и поиск ошибок в программах управления мобильными робототехническими системами	11	вт, 17 ноября	14:00
		12	вт, 17 ноября	15:30
	Кейс-задача. Реализация системы управления параметрами мобильного робота	13	вт, 24 ноября	14:00
		14	вт, 24 ноября	15:30
	Промежуточная аттестация	—	чт, 26 ноября	14:00
Модуль 2	Сборка, конфигурирование и интеграция мехатронных узлов	15	ср, 2 декабря	14:00
		16	ср, 2 декабря	15:30
	Исполнительные механизмы: двигатель, ESC, сервопривод и питание платформы	17	ср, 9 декабря	14:00
		18	ср, 9 декабря	15:30

Модуль	Тема занятия	№ занятия	Дата	Время
	Настройка прошивки, сети и идентификации мобильной платформы	19	чт, 10 декабря	14:00
		20	чт, 10 декабря	15:30
	Текущий контроль	—	вт, 15 декабря	14:00
	Сенсорная подсистема мобильной платформы: назначение и ограничения датчиков	21	вт, 15 декабря	15:30
		22	вт, 22 декабря	14:00
	Обмен данными с датчиками: I2C-шина, адресация и мультиплексор	23	вт, 12 января	14:00
		24	вт, 12 января	15:30
	Визуализация данных и анализ навигационного поведения системы	25	вт, 19 января	14:00
		26	вт, 19 января	15:30
	Кейс-задача. Протокол диагностики и калибровки мехатронных компонентов	27	вт, 26 января	14:00
		28	вт, 26 января	15:30
	Промежуточная аттестация	—	вт, 2 февраля	14:00
Модуль 3	Исполнительные механизмы и параметры движения мобильной робототехнической системы	29	вт, 9 февраля	14:00
		30	вт, 9 февраля	15:30
	Алгоритмы точного перемещения и управление движением мобильной робототехнической системы по времени	31	ср, 10 февраля	14:00
		32	ср, 10 февраля	15:30
	Реализация управления по принципу обратной связи в реальном времени	33	вт, 16 февраля	14:00
		34	вт, 16 февраля	15:30
	Текущий контроль	—	вт, 16 февраля	17:00
	Навигация по цветовым линиям и координатным маркерам	35	вт, 2 марта	14:00
		36	вт, 2 марта	15:30
	Методология поиска и устранения неисправностей	37	вт, 9 марта	14:00
		38	вт, 9 марта	15:30
		39	чт, 11 марта	14:00

Модуль	Тема занятия	№ занятия	Дата	Время
	Командный спринт по отладке и испытаниям алгоритмов движения	40	чт, 11 марта	15:30
	Кейс-задача. Разработка и проверка инженерного сценария движения	41	вт, 16 марта	14:00
		42	вт, 16 марта	15:30
	Промежуточная аттестация	—	вт, 30 марта	14:00
Модуль 4	Формирование требований к проекту и определение критериев его успеха	43	вт, 6 апреля	14:00
		44	вт, 6 апреля	15:30
	Структура проектного решения: программа, датчики, движение и сценарий	45	чт, 8 апреля	14:00
		46	чт, 8 апреля	15:30
	Испытания робота: план проверки, условия запуска и фиксация результата	47	вт, 13 апреля	14:00
		48	вт, 13 апреля	15:30
	Текущий контроль	—	вт, 13 апреля	17:00
	Ответственное использование и правила безопасности в ИИ и ИТ-сфере	49	вт, 20 апреля	14:00
		50	вт, 20 апреля	15:30
	Ведение технической документации и подготовка отчетов об инженерной работе	51	чт, 22 апреля	14:00
		52	чт, 22 апреля	15:30
	Развёртывание, мониторинг и техническое сопровождение мобильных мехатронных систем	53	вт, 27 апреля	14:00
		54	вт, 27 апреля	15:30
	Итоговый проект. Оптимизация автономного решения	55	вт, 11 мая	14:00
		56	вт, 11 мая	15:30
	Промежуточная аттестация	—	пт, 14 мая	14:00
Итоговый контроль		—	пн, 24 мая	14:00