МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ "РЯЗАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ РАДИОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМЕНИ В.Ф. УТКИНА"

СОГЛАСОВАНО
Зав. выпускающей кафедры

УТВЕРЖДАЮ

Использование python для извлечения и обработки данных

рабочая программа дисциплины (модуля)

Закреплена за кафедрой **Информационно-измерительной и биомедицинской техники**

Учебный план 15.04.06_26_00.plx
15.04.06 Мехатроника и робототехника

Квалификация **магистр**

Форма обучения **очная**

Общая трудоемкость **2 ЗЕТ**

Распределение часов дисциплины по семестрам

Семестр (<Курс>.<Семестр на курсе>)	**3 (2.1)**		Итого	
Недель	16			
Вид занятий	УП	РП	УП	РП
Практические	24	24	24	24
Иная контактная работа	0,25	0,25	0,25	0,25
Итого ауд.	24,25	24,25	24,25	24,25
Контактная работа	24,25	24,25	24,25	24,25
Сам. работа	39	39	39	39
Часы на контроль	8,75	8,75	8,75	8,75
Итого	72	72	72	72

г. Рязань

Программу составил(и):
к.т.н., доц., Лукша Сергей Сергеевич

Рабочая программа дисциплины
Использование python для извлечения и обработки данных

разработана в соответствии с ФГОС ВО:
ФГОС ВО - магистратура по направлению подготовки 15.04.06 Мехатроника и робототехника (приказ Минобрнауки России от 14.08.2020 г. № 1023)

составлена на основании учебного плана:
15.04.06 Мехатроника и робототехника
утвержденного учёным советом вуза от 30.01.2026 протокол № 7.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры
Информационно-измерительной и биомедицинской техники

Протокол от 30.04.2026 г. № 6
Срок действия программы: 20262028 уч.г.
Зав. кафедрой Жулев Владимир Иванович

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2027-2028 учебном году на заседании кафедры
Информационно-измерительной и биомедицинской техники

Протокол от __ _____ 2027 г. № __

Зав. кафедрой _____

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2028-2029 учебном году на заседании кафедры
Информационно-измерительной и биомедицинской техники

Протокол от __ _____ 2028 г. № __

Зав. кафедрой _____

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2029-2030 учебном году на заседании кафедры
Информационно-измерительной и биомедицинской техники

Протокол от __ _____ 2029 г. № __

Зав. кафедрой _____

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2030-2031 учебном году на заседании кафедры

Информационно-измерительной и биомедицинской техники

Протокол от __ _____ 2030 г. № __

Зав. кафедрой _____

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)	
1.1	Формирование у магистрантов знаний по выделению наиболее важных технических и эксплуатационных критериев и совершенствованию согласно им проектируемых мехатронных и робототехнических систем.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ) В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ	
Цикл (раздел) ОП:	ФТД.В
2.1	**Требования к предварительной подготовке обучающегося:**
2.1.1	Бортовые информационно-измерительные системы
2.1.2	Информационно-вычмслительные комплексы в мехатронике
2.1.3	Методы оптимизации в машинном обучении
2.1.4	Научно-исследовательская работа
2.1.5	Программное обеспечение мехатронных и робототехнических систем
2.1.6	Телеметрия
2.1.7	Телеуправление
2.1.8	Техническое зрение
2.1.9	Встраиваемые системы мехатроники
2.1.10	Микроконтроллеры мехатронных устройств
2.1.11	Теория вероятностей и математическая статистика
2.1.12	Электрические и гидравлические приводы мехатронных и робототехнических устройств
2.1.13	Моделирование мехатронных устройств
2.1.14	Моделирование робототехнических комплексов
2.1.15	Объектно-ориентированное программирование в робототехнике
2.1.16	Теория алгоритмов и элементы дискретной математики
2.1.17	Цифровая обработка сигналов в робототехнике
2.1.18	Алгоритмическое обеспечение мехатроники
2.1.19	Введение в байесовский вывод
2.1.20	Научно-исследовательскую работа (получение первичных навыков научно-исследовательской работы)
2.1.21	Пороограммирование мехатронных систем
2.1.22	Учебная практика
2.1.23	Ознакомительная практика
2.2	**Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:**

3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)
ОПК-1: Способен применять естественнонаучные и общеинженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности;
ОПК-1.2. Применяет методы математического анализа и моделирования для сравнения проектных решений и выбора оптимального решения
Знать **Уметь** **Владеть**

ОПК-11: Способен организовывать разработку и применение алгоритмов и современных цифровых программных методов расчетов и проектирования отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием, разрабатывать цифровые алгоритмы и программы управления робототехнических систем;
ОПК-11.1. Организует разработку алгоритмического и программного обеспечения цифровых устройств мехатроники и робототехники и их подсистем на базе современных методов расчетов и проектирования
Знать **Уметь** **Владеть**

ОПК-11.3. Направляет разработку управляющих программ цифровых мехатронных устройств и робототехнических систем
Знать **Уметь** **Владеть**

В результате освоения дисциплины (модуля) обучающийся должен

3.1	**Знать:**
3.1.1	базовые принципы оптимизации согласно сформулированным наиболее важным эксплуатационным и техническим критериям
3.2	**Уметь:**
3.2.1	обосновано выбирать метод оптимизации в соответствии с характеристикаими системы и применяемыми критериями
3.3	**Владеть:**
3.3.1	программным инструментарием, используемым для решения задач оптимизации

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Компетен-ции	Литература	Форма контроля
	Раздел 1. Изучение методов оптимизации и машинного обучения					
1.1	Одномерная оптимизация /Тема/	3	0			
1.2	Одномерная оптимизация /Пр/	3	6		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.3	Изучение лекционного материала. Подготовка к лабораторным работам /Ср/	3	6		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.4	Метод градиентного спуска /Тема/	3	0			
1.5	Метод градиентного спуска /Пр/	3	6		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.6	Изучение лекционного материала. Подготовка к лабораторным работам /Ср/	3	6		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.7	Матричные разложения и метод Ньютона /Тема/	3	0			
1.8	Матричные разложения и метод Ньютона /Пр/	3	4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.9	Изучение лекционного материала. Подготовка к лабораторным работам /Ср/	3	6		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.10	Метод сопряженных градиентов /Тема/	3	0			
1.11	Метод сопряженных градиентов /Пр/	3	4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.12	Изучение лекционного материала. Подготовка к лабораторным работам /Ср/	3	6		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт

1.13	Безгессианный метод Ньютона. Выпуклые множества. /Тема/	3	0			
1.14	Безгессианный метод Ньютона. Выпуклые множества. /Пр/	3	2		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.15	Изучение лекционного материала. Подготовка к лабораторным работам /Ср/	3	7		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.16	Квазиньютоновские методы. Выпуклые функции. /Тема/	3	0			
1.17	Квазиньютоновские методы. Выпуклые функции. /Пр/	3	2		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
1.18	Изучение лекционного материала. Подготовка к лабораторным работам /Ср/	3	8		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	Зачёт
	Раздел 2. Промежуточная аттестация					
2.1	Подготовка и сдача зачёта /Тема/	3	0			
2.2	Подготовка к зачёту /Зачёт/	3	8,75		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	
2.3	Сдача Зачёта /ИКР/	3	0,25		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1Л3.1 Э1 Э2	

5. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)

Оценочные материалы приведены в приложении к рабочей программе дисциплины
(см. документ «Оценочные материалы по дисциплине «Использование python для извлечения и обработки данных»)

6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

6.1. Рекомендуемая литература

6.1.1. Основная литература

№	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Количество/ название ЭБС
Л1.1	Предко М.	Устройства управления роботами.	Москва: ДМК Пресс, 2010, 404 с.	5-94074-226-2, http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_id=40006
Л1.2	Садовский Г.А.	Теоретические основы информационно-измерительной техники : Учеб.пособие	М.:Высш.шк., 2008, 478с.	978-5-06-005738-6, 1
Л1.3	Раннев Г.Г., Тарасенко А.П.	Методы и средства измерений : учеб.	М.: Академия, 2008, 331с.	978-5-7695-5630-2, 1

6.1.2. Дополнительная литература

№	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Количество/ название ЭБС
Л2.1	Юревич Е.И.	Основы робототехники : Учеб.пособие	СПб.:БХВ-Петербург, 2005, 401с.;CD-ROM	5-94157-473-8, 1

6.1.3. Методические разработки

№	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Количество/ название ЭБС
Л3.1	Дьяконов В. П.	MATLAB и SIMULINK для радиоинженеров	Саратов: Профобразование, 2019, 976 с.	978-5-4488-0063-4, http://www.iprbookshop.ru/87980.html

6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"

Э1	Электронно-библиотечная система «Лань», режим доступа – с любого компьютера РГРТУ без пароля. – URL: https://e.lanbook.com/
Э2	Электронно-библиотечная система «IPRbooks», режим доступа – с любого компьютера РГРТУ без пароля, из сети интернет по паролю. – URL: https://iprbookshop.ru/.
Э3	Система дистанционного обучения ФГБОУ ВО «РГРТУ», режим доступа. - http://cdo.rsreu.ru/
Э4	Единое окно доступа к образовательным ресурсам: http://window.edu.ru/
Э5	Интернет Университет Информационных Технологий: http://www.intuit.ru/

6.3 Перечень программного обеспечения и информационных справочных систем

6.3.1 Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства

Наименование	Описание
Kaspersky Endpoint Security	Коммерческая лицензия
Adobe Acrobat Reader	Свободное ПО
LibreOffice	Свободное ПО
Операционная система Windows XP	Microsoft Imagine, номер подписки 700102019, бессрочно
Qt Creator Community	Свободное ПО

6.3.2 Перечень информационных справочных систем

6.3.2.1	Информационно-правовой портал ГАРАНТ.РУ http://www.garant.ru
6.3.2.2	Система КонсультантПлюс http://www.consultant.ru

7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

1	323 учебно-административный корпус. учебная аудитория для проведения занятий лекционного и семинарского типа, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации Специализированная мебель (52 посадочных мест), 1 мультимедиа проектор, 1 экран, компьютер, специализированная мебель, маркерная доска. Возможность подключения к сети Интернет и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду РГРТУ
2	325 учебно-административный корпус. учебная аудитория для проведения лабораторных и практических занятий, самостоятельной работы Специализированная мебель (16 посадочных мест), проектор, экран, доска для информации эмалевая многофункциональное устройство сбора данных(16шт). модуль имитации(16шт), контроллер(16шт), компьютер (17шт), с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду РГРТУ

8. МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)

Методическое обеспечение дисциплины приведено в приложении к рабочей программе дисциплины (см. документ «Методические указания дисциплины» в составе ОПОП для изучения и освоения данных»)

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ
Сертификат: [illegible] Владелец: [illegible] Действителен: [illegible]

ПОДПИСАНО ЗАВЕДУЮЩИМ КАФЕДРЫ	**ФГБОУ ВО "РГРТУ", РГРТУ,** [illegible] Иванович, Заведующий кафедрой ИИБМТ	**30.10.26** 13:54 (MSK)	Простая подпись
ПОДПИСАНО ЗАВЕДУЮЩИМ ВЫПУСКАЮЩЕЙ КАФЕДРЫ	**ФГБОУ ВО "РГРТУ", РГРТУ,** Голь Станислав Артурович, Руководитель магистерской программы	**30.10.26** 13:54 (MSK)	Простая подпись
ПОДПИСАНО ПРОРЕКТОРОМ ПО ОД	**ФГБОУ ВО "РГРТУ", РГРТУ,** Дубков Михаил Викторович, Проректор по образовательной деятельности	**30.10.26** 16:26 (MSK)	Простая подпись