

Код та назва дисципліни	1-131-11 Програмування руху виробничих роботів
Рекомендується для галузі знань (спеціальності, освітньої програми)	Спеціальність 131 Прикладна механіка
Кафедра	Механотроніки
П.І.П. НПП (за можливості)	Ащепкова Н.С., к.т.н., доцент
Рівень ВО	Перший (бакалаврський)
Курс, семестр (в якому буде викладатись)	2-4
Мова викладання	Українська
Пререквізити (передумови вивчення дисципліни) ¹	Передбачає наявність систематичних і ґрунтовних знань з дисциплін «Вища математика», «Фізика», «Інформатика».
Що буде вивчатися	Комп'ютерні технології в проблемі програмування руху робототехнічних систем.
Чому це цікаво/треба вивчати	Отримання знань для подальшого опанування спеціальних дисциплін, виконання дипломного проекту та практичної діяльності за спеціальністю.
Чого можна навчитися (результати навчання)	У наслідок вивчення навчальної дисципліни студент буде знати правила роботи з пакетом програм EV3; вміти працювати в середовищі EV3. Програма навчальної дисципліни включає наступні розділи: Алгоритм. Властивості алгоритмів. Алгоритмізація. Алгоритмізація – основа рішення задач програмування руху роботів з використанням комп'ютерів. Способи представлення алгоритмів. Алгоритмічні мови. Операторні схеми алгоритмів. Використання операторних схем алгоритмів. Приклад операторної схеми. Програмування – процес складання програми за заданим алгоритмом. Структури виконання алгоритмів: лінійні, розгалужені, циклічні. Приклади запису алгоритмів. Способи підключення робота до комп'ютера. Загрузка програм. Палітри програмування та програмні блоки.
Як можна користуватися набутими знаннями і уміннями (компетентності)	Для опанування спеціальних дисциплін та практичної діяльності за спеціальністю.
Інформаційне забезпечення	Робоча програма дисципліни
Види навчальних занять (лекції, практичні, семінарські, лабораторні заняття тощо)	Лекції, практичні, лабораторні заняття
Вид семестрового контролю	Диференційований залік
Максимальна кількість здобувачів ²	Без обмежень
Мінімальна кількість здобувачів (для мовних та творчих дисциплін)	