



четверг	1	С-126-19 ВМ лб Ж-113	Сэ-12-21 ИКГ Б-112 (Салимов) Э-01-21 ТМ Д-413 маг Скулова						С-12-18 ПР лк пр Б-409						
	2	С-12а-19 ВМ лб Ж-113	Сэ-12-21 ИКГ Б-112 (Салимов)		С-1:12-21+ ИГ-3-21 ТМ ДО				С-12-18 ВМКМ пр <sup>1</sup> Б-400, <sup>2</sup> Б-411			<sup>2</sup> С-126-19 ТК кр Б-409			
	3		Э-08-21 ТМ Д-418 маг Иванова		Э-05-21 Тм Д-407 (Грибов)	С-12-18 ДМС <sup>1</sup> лк Б-413 <sup>2</sup> пр Б-400			ЭЛ-1,3,5,6,8, 11-21 ТМ ДО			<sup>1</sup> С-126-19 ТК пр Б-409 <sup>2</sup> С-12а-19 ТК кр Б-409			
	4					<sup>1</sup> С-12-18 ДМС кр Б-411						<sup>1</sup> С-12а-19 ТК пр Б-409			
пятница	1			С-126-19 ТАУ пр лб Б-413	<sup>2</sup> С-126-21 ТМ Б-402	С-11-21 ТМ А-304						С-12а-19 ППП каф			
	2			С-06-21 ТМ А-302	ЭЛ-12-21 ТМ Д-405	С-10-21 ТМ Д-404						С-126-19 ППП каф			
	3	С-12а-21 ТМ Б-400	Сэ-12-21 ТМ пр Б-407	С-12а-19 ТАУ пр <sup>2</sup> лб <sup>1</sup> Б-411 <sup>2</sup> Б-413	ЭЛ-05-21 ТМ Д-406				ЭЛ-06-21 ТМ Д-407						
	4	<sup>2</sup> С-12а-21 ТМ Г-404							ЭЛ-14-21 ТМ М-816						
суббота	1			ЭЛ-12:18-21 ТМ лк ДО									А-02-21 ТМ М-807	Э-06-21 ТМ Д-413	
	2									ИГ-02-21 ТМ А-304 маг Широков			А-01-21 ТМ М-407	Э-13-21 ТМ Д-421	
	3			Э-12-21 ТМ Д-419 маг Овчаренко								ИГоз-04,04а- 21 ТМ лк ДО 12.03	Э-02-21 ТМ А-308	Э-07-21 ТМ Д-415	
	4											ИГоз-04,04а- 21 ТМ лк ДО 16.04.21,28.05			
	Адамов	Астахов Салимов	Гавриленко	Грибова Грибов	Капустина	Кирсанов	Кобрин	Комерзан	Маслов	Меркурьев	Орлов	Панкратьева	Сайпулаев Русаков	Свириденко	Гнездилов Бабанов
	7п	2.5п +2п маг	6.5п +1п маг	6.5п 3п	3.5п +1п маг	2п +1п асп	1п	7п	7п	3п +2п асп+1п маг	4,5п	4п	4п 2п	7п	2.5п 1п

2 сем

ТМ – теоретическая механика, лекционные потоки

ИКГ (С-12э-21) – Инженерная и компьютерная графика (Салимов М.С.)

4 сем бакалавры

ОКМ – Основы компьютерного моделирования и проектирования робототехнических устройств и систем (Комерзан Е.В.)

### **6 сем бакалавры**

**ТАУ** – Теория автоматического управления (Меркурьев И.В., Гавриленко А.Н)

**ВМ** – Вычислительная механика (Адамов Б.И.)

**ТК** – Теория колебаний и динамика машин (Панкратьева Г.В.)

**ППП** – Практикум по прототипированию и программированию мехатронных и робототехнических устройств (Орлов И.В.)

### **8 сем бакалавры**

**УРМ** – Управление роботами и мехатронными устройствами (Адамов Б.И., Гавриленко А.Н.)

**ВМКМ** – Вычислительные методы компьютерного моделирования в механике (Маслов А.Н)

**ДМС** – Динамика мехатронных систем (Капустина О.М.)

**ПР** – Промышленная робототехника (Маслов А.Н.)

### **2 сем магистры**

**СД** – Статистическая динамика автоматических систем (Меркурьев И.В.)

**УДМ** – Управление движением мобильных колёсных роботов (Кобрин А.И., Адамов Б.И.)

**ПРм** – Промышленная робототехника (Орлов И.В.)

**ЭПГ** – Электропневмогидравлические модули робототехнических систем (Гнездилов С.Г.)