

Магистърска програма: Мехатроника и роботика

УЧЕБЕН ПЛАН 2017 / 2018

| Дисциплина | ECTS- кредити | Хорариум | |
|--|------------------|--------------|----------|
| | | семестриален | седмичен |
| I семестър | | | |
| Кинематика (3) | 5 | 60 | 2+2+0 |
| Сензори (3) | 5 | 60 | 2+0+2 |
| Изчислителна геометрия | 5 | 60 | 2+0+2 |
| Обработка на изображения | 5 | 60 | 2+0+2 |
| Програмиране на промишлени контролери | 4 | 45 | 2+1+0 |
| Машинно самообучение | 5 | 60 | 3+0+1 |
| Програмиране на C#.NET | 5 | 75 | 3+2+0 |
| Вградени системи | 3 | 60 | 2+0+2 |
| Проектиране на механични компоненти на работи с CAD системи | 6 | 45 | 3+0+0 |
| II семестър | | | |
| Динамика (3) | 6 | 90 | 3+3+0 |
| Бази от знания (3) | 5 | 45 | 2+0+1 |
| Кинематика и динамика на работи (3) | 5 | 45 | 3+0+0 |
| Пиезозадвижвания и смарт-структури (3) | 4 | 45 | 2+1+0 |
| Управление на работи (3) | 5 | 60 | 3+1+0 |
| Планиране на движения в сложна среда (3) | 5 | 60 | 2+0+2 |
| Разпознаване на образи | 6 | 75 | 3+0+2 |
| Географски информационни системи | 2,5 | 30 | 1+0+1 |
| Биомедицинска роботика | 5 | 60 | 2+0+2 |
| Динамика на хибридни системи с теория на графите и принцип на ортогоналност | 6 | 45 | 3+0+0 |
| III семестър | | | |
| Преддипломен курсов проект | 15 | 150 | 10 |
| Стаж | 15 | 150 | 10 |
| Подготовка и защита на дипломна работа | 15 | 150 | 10 |