

**МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**  
 Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования  
 «Кузбасская государственная сельскохозяйственная академия»  
 кафедра Агроинженерии

УТВЕРЖДАЮ

Декан инженерного

факультета

Стенина Н.А.

" 02 " 02 2022 г.



рабочая программа дисциплины (модуля)

Б.В.12.04

**РОБОТОТЕХНИКА**

**Модуль 4. Автономные транспортные средства**

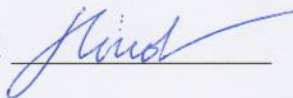
Учебный план	B35.03.06-22-1ИИМ.plx		
	35.03.06 Агроинженерия	Профиль	Робототехнические системы в АПК
Квалификация	<b>Бакалавр</b>		
Форма обучения	<b>очная</b>		
Общая трудоемкость	<b>3 ЗЕТ</b>		
Часов по учебному плану	108	Виды контроля в семестрах:	
		зачет - 6	
в том числе:			
контактная работа	50		
самостоятельная работа	58		
часы на контроль			

**Распределение часов дисциплины по семестрам**

Семестр (<Курс>. <Семестр на курсе>)	6 (3.2)		Итого	
	уп	рп	уп	рп
Неделя	16 5/6			
Вид занятий	уп	рп	уп	рп
Лекции	24	24	24	24
Семинарские занятия	24	24	24	24
Консультации	2	2	2	2
Итого ауд.	48	48	48	48
Контактная работа	50	50	50	50
Сам. работа	58	58	58	58
Итого	108	108	108	108

Программу составил(и):

канд. техн. наук, доц., Попов Д.М.



Рабочая программа дисциплины

**Модуль 4. Автономные транспортные средства**

разработана в соответствии с требованиями ФГОС ВО:

Федеральный государственный образовательный стандарт высшего образования - бакалавриат по направлению подготовки 35.03.06 Агроинженерия (приказ Минобрнауки России от 23.08.2017 г. № 813)

составлена на основании учебного плана:

35.03.06 Агроинженерия Профиль Робототехнические системы в АПК  
утвержденного учёным советом вуза от 30.05.2022 протокол № 9.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры  
**агроинженерии**

Протокол №1 от 1 сентября 2022 г.

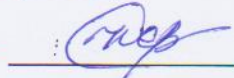
Срок действия программы: 2022-2026 уч.г.

Зав. кафедрой  Санкина О.В.

Рабочая программа одобрена и утверждена методической  
комиссией Инженерного факультета

Протокол № 1 от 02 09 2022 г.

Председатель методической комиссии



---

---

**Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году**

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2023-2024 учебном году на заседании кафедры агроинженерии

Протокол № \_\_\_\_ от \_\_\_\_\_ 2023 г.

Зав. кафедрой агроинженерии

\_\_\_\_\_

подпись

\_\_\_\_\_

расшифровка

---

---

**Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году**

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2024-2025 учебном году на заседании кафедры агроинженерии

Протокол № \_\_\_\_ от \_\_\_\_\_ 2024 г.

Зав. кафедрой агроинженерии

\_\_\_\_\_

подпись

\_\_\_\_\_

расшифровка

---

---

**Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году**

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2025-2026 учебном году на заседании кафедры агроинженерии

Протокол № \_\_\_\_ от \_\_\_\_\_ 2025 г.

Зав. кафедрой агроинженерии

\_\_\_\_\_

подпись

\_\_\_\_\_

расшифровка

---

---

**Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году**

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры агроинженерии

Протокол № \_\_\_\_ от \_\_\_\_\_ 2026 г.

Зав. кафедрой Агроинженерии

\_\_\_\_\_

подпись

\_\_\_\_\_

расшифровка

### 1. ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целью освоения дисциплины является формирование у обучающихся системы научных и профессиональных знаний, понятий и навыков в области использования автономных транспортных систем в сельском хозяйстве при производстве продукции растениеводства.

Задачами дисциплины являются:

- получение сведений о принципах функционирования автономных транспортных систем в сельском хозяйстве;
- изучение основ построения автономных транспортных систем
- ознакомление с порядком подготовки и использования элементов автономных транспортных систем, включая интеллектуальные бортовые транспортные системы;
- практическое ознакомление с результатами использования автономных транспортных систем в сельском хозяйстве.

### 2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ УЧЕБНОГО ПЛАНА

Цикл (раздел) ОП:	
<b>2.1</b>	<b>Входной уровень знаний:</b>
2.1.1	Гидравлика
2.1.2	Сельскохозяйственные машины
2.1.3	Информатика и программирование
<b>2.2</b>	<b>Дисциплины и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:</b>
2.2.1	Проектирование рабочих органов и механизмов сельскохозяйственных машин
2.2.2	Выполнение и защита выпускной квалификационной работы

### 3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

**ПСК-1.1: Способен поставить задачи для математического моделирования робототехнических систем, их подсистем и отдельных элементов и модулей**

**Знать:**

Уровень 1	основы математического моделирования робототехнических систем, их подсистем и отдельных элементов и модулей
-----------	---

**Уметь:**

Уровень 1	поставить задачи для математического моделирования робототехнических систем, их подсистем и отдельных элементов и модулей
-----------	---

**Владеть:**

Уровень 1	навыками математического моделирования робототехнических систем, их подсистем и отдельных элементов и модулей
-----------	---

**ПСК-2.1: Способен разрабатывать программное обеспечение для обработки информации и управления робототехническими системами**

**Знать:**

Уровень 1	структуру программного обеспечения для обработки информации и управления робототехническими системами
-----------	---

**Уметь:**

Уровень 1	обоснованно выбирать оптимальное программное обеспечение для обработки информации и управления робототехническими системами
-----------	---

**Владеть:**

Уровень 1	навыками разработки программного обеспечения для обработки информации и управления робототехническими системами
-----------	---

**ПСК-3.1: Способен подготавливать технико-экономическое обоснование для подсистем и отдельных модулей робототехнических систем**

**Знать:**

Уровень 1	методику технико-экономического обоснования для подсистем и отдельных модулей робототехнических систем
-----------	--

**Уметь:**

Уровень 1	обоснованно выбирать оптимальные показатели технико-экономического обоснования для подсистем и отдельных модулей робототехнических систем
-----------	---

<b>Владеть:</b>	
Уровень 1	навыками подготовки технико-экономического обоснования для подсистем и отдельных модулей робототехнических систем
<b>ПСК-4.1: Способен разрабатывать конструкторскую и проектную документацию механических узлов робототехнических систем</b>	
<b>Знать:</b>	
Уровень 1	структуру конструкторской и проектной документации механических узлов робототехнических систем
<b>Уметь:</b>	
Уровень 1	использовать стандарты и технические условия на конструкторскую и проектную документацию механических узлов робототехнических систем
<b>Владеть:</b>	
Уровень 1	навыками разработки конструкторской и проектной документации механических узлов робототехнических систем

**В результате освоения дисциплины обучающийся должен**

<b>3.1</b>	<b>Знать:</b>
3.1.1	1. основы математического моделирования робототехнических систем, их подсистем и отдельных элементов и модулей
3.1.2	2. структуру программного обеспечения для обработки информации и управления робототехническими системами
3.1.3	3. методику технико-экономического обоснования для подсистем и отдельных модулей робототехнических систем
3.1.4	4. структуру конструкторской и проектной документации механических узлов робототехнических систем
<b>3.2</b>	<b>Уметь:</b>
3.2.1	1. поставить задачи для математического моделирования робототехнических систем, их подсистем и отдельных элементов и модулей
3.2.2	2. обоснованно выбирать оптимальное программное обеспечение для обработки информации и управления робототехническими системами
3.2.3	3. обоснованно выбирать оптимальные показатели технико-экономического обоснования для подсистем и отдельных модулей робототехнических систем
3.2.4	4. использовать стандарты и технические условия на конструкторскую и проектную документацию механических узлов робототехнических систем
<b>3.3</b>	<b>Владеть:</b>
3.3.1	1. навыками математического моделирования робототехнических систем, их подсистем и отдельных элементов и модулей
3.3.2	2. навыками разработки программного обеспечения для обработки информации и управления робототехническими системами
3.3.3	3. навыками подготовки технико-экономического обоснования для подсистем и отдельных модулей робототехнических систем
3.3.4	4. навыками разработки конструкторской и проектной документации механических узлов робототехнических систем

**4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)**

Код зан.	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Компетенции	Уровень сформ-ти комп.	Акт. и инт. формы обуч-я.	Литература	Формы контроля
	<b>Раздел 1. Основные определения и понятия автономных транспортных средств.</b>							
1.1	Предмет и задачи дисциплины. Основные определения и понятия. История возникновения и развития автономных транспортных средств. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест

1.2	Основные определения и понятия. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
1.3	Перспективы развития автономных транспортных средств. /Ср/	6	4		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 2. Роль автономных транспортных средств в повышении эффективности транспорта.</b>							
2.1	Правовая основа развития автономных транспортных средств. Значение и роль автономных транспортных средств в повышении эффективности транспорта. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
2.2	Основные тенденции нарастания проблем в транспортных системах. Принципы влияния автономных транспортных средств на повышение эффективности функционирования транспортных систем. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
2.3	Взаимодействие автономных транспортных средств различных видов транспорта. /Ср/	6	4		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 3. Интеллектуальные транспортные системы (ИТС) в сельском хозяйстве.</b>							
3.1	Архитектуры ИТС. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
3.2	Подход к построению архитектуры ИТС. Понятие о доменной структуре. Сервисные домены ИТС. Сервисные группы ИТС. Структуры ИТС. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
3.3	Примеры ИТС. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 4. Компьютерные сети.</b>							
4.1	Физические каналы связи. Протоколы передачи данных в компьютерных сетях. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест

4.2	Сервисы межмашинного взаимодействия. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
4.3	Программное обеспечение серверов межмашинного взаимодействия. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 5. Специализированные протоколы межмашинного взаимодействия. Интернет вещей.</b>							
5.1	Облачные сервисы. Протокол передачи телеметрической информации MQTT. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
5.2	Программное обеспечение облачных серверов и клиентов. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
5.3	Администрирование сервера межмашинного взаимодействия. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 6. Кооперативные ИТС.</b>							
6.1	Основные понятия. История создания. Архитектура кооперативных ИТС. Основные функции. Структурные элементы. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
6.2	Периферийное оборудование транспортной инфраструктуры. Оснащение транспортных средств. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
6.3	Системы передачи данных. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 7. Свойства транспортного средства как объекта управления.</b>							
7.1	Цели и задачи управления транспортным средством. Функциональные и эргономические свойства транспортного средства и их влияние на показатели качества управления. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест

7.2	Основные условия безопасного управления транспортным средством. Показатели качества управления, определяющие эффективность, экологичность и безопасности. Механика движения транспортного средства. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
7.3	Вопросы эргономики. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 8. Интеллектуальные бортовые системы.</b>							
8.1	Классификация, состав и структура интеллектуальных бортовых систем автотранспортных средств. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
8.2	Место интеллектуальных бортовых систем в повышении эксплуатационной безопасности транспортных средств. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
8.3	Развитие интеллектуальных бортовых систем. Основные элементы и их назначение. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 9. Интеллектуальные системы двигателей современных автотранспортных средств.</b>							
9.1	Система управления топливоподачей различных типов двигателей. Система зажигания двигателей с принудительным зажиганием. Система управления клапанами цилиндров. Система управления наддувом. Система управления охлаждением и смазкой двигателя. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
9.2	Система управления рециркуляцией отработавших газов. Система управления энергетических установок автомобилей с электроприводом. Система управления гибридных двигателей. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
9.3	Система управления аккумуляторных энергетических установок с электроприводом. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 10. Бортовые системы информации водителя.</b>							



10.1	Система информации о техническом состоянии автомобиля. Система обнаружения невидимого препятствия. Система предупреждения о пересечении дорожной разметки. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	Тест
10.2	Система обнаружения препятствий при движении. Мониторинг. Навигационные системы. Системы информации о метеоусловиях. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	Тест
10.3	Системы сбора и передачи информации. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 11. Стандарты для беспилотных транспортных средств.</b>							
11.1	Стандарты для беспилотных транспортных средств. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	Тест
11.2	Стандарты для беспилотных транспортных средств. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	Тест
11.3	Стандарты для беспилотных транспортных средств. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 12. Искусственный интеллект на транспорте.</b>							
12.1	Искусственный интеллект на транспорте. /Лек/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	Тест
12.2	Искусственный интеллект на транспорте. /Сем зан/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	Тест
12.3	Искусственный интеллект на транспорте. /Ср/	6	5		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	Тест
	<b>Раздел 13. Промежуточная аттестация</b>							

13.1	Промежуточная аттестация /Конс/	6	2		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	
13.2	Промежуточная аттестация /Зачёт/	6	0		ИД-1ПСК-1; ИД-1ПСК-2; ИД-1ПСК-3; ИД-1ПСК-4		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2. 1 Э1 Э2	

### 5. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

Фонд оценочных средств представлен в приложении к рабочей программе.

### 6. ПЕРЕЧЕНЬ ИНФОРМАЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ

#### 6.1 Перечень программного обеспечения

САПР "КОМПАС 3D V12" - Машиностроительная конфигурация  
Rosa Linux Desktop Fresh R10  
АРМ "СЕЛЭКС"

#### 6.2 Перечень информационных справочных систем

ЭБС "Земля знаний"

### 7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Номер ауд.	Назначение	Оборудование и ПО	Вид занятия
1314	Лаборатория технической механики	Специализированная мебель: столы ученические – 17 шт., стол преподавателя – 1 шт., стулья – 52 шт., доска меловая – 1 шт. Технические средства обучения: ПК – 1 шт., доска меловая – 1 шт., отвертка – 3 шт.; паяльник – 3 шт.; подставка для паяльника – 2 шт.; прибор М 830 – 2 шт.; прибор М 832 – 1 шт.; прибор М 890 – 2 шт.; ноутбук Samsung – 1 шт.; осциллограф приставка к компьютеру – 1 шт.; прибор стабилизированный БП – 1 шт.; прибор цифровой – 1 шт.; учебно-наглядные пособия.	

### 8. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

#### 8.1. Рекомендуемая литература

##### 8.1.1. Основная литература

	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год
Л1.1	А. А. Иванов.	Основы робототехники: учебное пособие	ИНФРА-М, 2021
Л1.2	Д. А. Кельдышев, Ю. В. Иванов, В. А. Саранин.	Робототехника в инженерных и физических проектах: учебное пособие	ГППИ им. Короленко, 2018
Л1.3	С. И. Рязанов	Автоматизация производственных процессов в машиностроении (робототехника, робототехнические комплексы): учебное пособие	УлГТУ, 2018

##### 8.1.2. Дополнительная литература

	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год
Л2.1	Н. П. Курьшкин	Основы робототехники: учебное пособие	Кемерово : КузГТУ имени Т.Ф. Горбачева, 2012

#### 8.2. Ресурсы информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"

Э1	Система электронного обучения КТСХИ		
----	-------------------------------------	--	--

Э2	Электронная библиотека: Znanium.com
----	-------------------------------------

**9. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)**

- методические рекомендации для самостоятельной работы

