

**RUSSISCHE
FÖDERATION**

/Abbildung des Staatswappens
der Russischen Föderation/

**Föderale staatliche
Budgetausbildungseinrichtung der
Hochausbildung „Moskauer
Staatliche technische
N.E.Baumann-Universität
(Nationale
Forschungsuniversität)“
Stadt Moskau**

ANLAGE
zum DIPLOM
des Magisters

107718 1196881

Registriernummer
60

Ausstellungsdatum
30. Juni 2021

**1. ANGABEN ÜBER DIE PERSON DES
DIPLOMSBESITZERS**

Name **Lebedew**

Vorname **Wladimir**

Vatersname **Dmitrijewitsch**

Geburtsdatum **09. Juni 1997**

Vorheriges Bildungszeugnis oder Zeugnis über Ausbildung und
über Qualifikation

Bachelor-Diplom 2019

2. ANGABEN ÜBER DIE QUALIFIKATION

Durch Beschluss der Staatlichen Prüfungskommission ist die
Qualifikation

**Magister
in der Fachrichtung
15.04.06. Mechatronik und Robotertechnik**

verliehen worden.

Die Dauer des Auslernens des Programms des
Magisterdirektstudiums

2 Jahre

OHNE DIPLOM UNGÜLTIG

3. ANGABEN ZU AUSBILDUNGSINHALTEN UND ERGEBNISSEN DER BEHERRSCHUNG
DES BACHELORPROGRAMMS / DES STUDIUMPROGRAMMS ZUM SPEZIALISTEN:

Benennung der Fächer (Module) des Studienganges, Praktikumsarten	ECTS-Punkte/ akademische St	Note
1. Fremdsprache	4 LP	bestanden
2. Methodologie der wissenschaftlichen Erkenntnis	2 LP	bestanden
3. Methoden der Optimierung und deren Anwendung in der Projektierung der Steuerungssysteme von Objekten der Robotertechnik und Mechatronik	2 LP	bestanden
4. Spezielle Abschnitte der Theorie der automatisierten Steuerung	2 LP	bestanden
5. Intellektuelle Systeme in der Mechatronik und Robotertechnik	3 LP	gut
6. Theorie der Planung des Experimentes in den Forschungen der Systeme	2 LP	bestanden
7. Informationssysteme und Technologien in der Mechatronik und Robotertechnik	3 LP	gut
8. Ökonomik und Verwaltung der Innovationsprojekte	2 PL	bestanden
9. Anwendung der mechatronischen und robotertechnischen Systeme	2 LP	bestanden
10. Spezielle Abschnitte der Theorie der Verwaltung in der Mechatronik und Robotertechnik	3 LP	gut
11. Methoden, Algorithmen und Hardware- und Softwaremittel der autonomen Verwaltung der Bewegung von Roboter- und mechatronischen Systemen	2 LP	bestanden
12. Automatisierte Projektierung der speziellen robotertechnischen Systeme	5 LP	bestanden
13. Mikroprozessorgeräte des Steuerungssysteme der speziellen robotertechnischen Systeme	6 LP	gut
14. Projektierung der speziellen robotertechnischen Systeme	2 LP	ausgezeichnet
15. Spezielle elektronische Geräte der speziellen robotertechnischen Systeme	2 LP	bestanden
16. Modellierung und Forschung der speziellen robotertechnischen Systeme	2 LP	bestanden
17. Konstruieren der mobilen Roboter	4 LP	ausgezeichnet
18. Algorithmen und Software der speziellen robotertechnischen Systeme	3 LP	bestanden
19. Steuerung der Roboter und der speziellen robotertechnischen Systeme	3 LP	ausgezeichnet
20. Projektierung der Manipulatoren für speziellen Verwendungszweck	2 LP	bestanden
21. Schutz des geistigen Eigentums und Rechtskunde	2 LP	bestanden

Benennung der Fächer (Module) des Studienganges, Praktikumsarten	ECTS-Punkte/ akademische St	Note
Praktiken und WFA darunter:	53 LP	X
1. Pädagogisches Praktikum	1 LP	ausgezeichnet
2. Pädagogisches Praktikum	1 LP	ausgezeichnet
3. Betriebspraktikum	6 LP	ausgezeichnet
4. Forschungspraktikum	3 LP	ausgezeichnet
5. Studienabschlusspraktikum	3 LP	gut
6. Wissenschaftliche Forschungsarbeit	38 LP	ausgezeichnet
Staatliche Gesamtattestierung darunter:	9 LP	X
Abschluss- und Qualifikationsarbeit (Magisterdissertation) zum Thema „Projektierung des Neuronetz-Regulators vom mobilen Radroboter für den Einsatz in der Industrieumgebung“	X	befriedigend
Stundenzahl des Bildungsprogramms darunter Kontaktstundenausmaß	120 LP 1059 Stunden	

4. SEMESTERARBEITEN (PROJEKTE)	NOTE
1. Mikroprozessorgeräte der Steuerungssysteme der speziellen robotertechnischen Systeme 2. Automatisierte Projektierung der speziellen robotertechnischen Systeme	gut ausgezeichnet

5. ZUSÄTZLICHE INFORMATIONEN

Studienform: Direktstudium

Studienschwerpunkt: Roboter und Manipulatoren für speziellen Verwendungszweck.

Leiter /Unterschrift/ B.D.Padalkin
der Bildungstätigkeit ausübenden Einrichtung

*Wappensiegel: Ministerium für Wissenschaft und Hochschulbildung der Russischen Föderation *
Föderale staatliche Budgetausbildungseinrichtung der Hochausbildung * „Moskauer Staatliche
technische N.E.Baumann-Universität *
(Nationale Forschungsuniversität) “* (MSTENTU) * OGRN 1027739051779 Steuer-ID-Nr.
7701002520*

Der vorliegende Fächerindex enthält 4 Seiten.

РОССИЙСКАЯ
ФЕДЕРАЦИЯ



Федеральное государственное
бюджетное образовательное
учреждение высшего
образования «Московский
государственный технический
университет
имени Н.Э. Баумана
(национальный
исследовательский
университет)»
г. Москва

ПРИЛОЖЕНИЕ
к ДИПЛОМУ

107718 1196881
магистра

Регистрационный
номер

60

Дата выдачи

30 июня 2021 года

1. СВЕДЕНИЯ О ЛИЧНОСТИ ОБЛАДАТЕЛЯ ДИПЛОМА

Фамилия Лебедев

Имя Владимир

Отчество Дмитриевич

Дата рождения 09 июня 1997 года

Предыдущий документ об образовании или
об образовании и о квалификации

Диплом бакалавра, 2019 год

2. СВЕДЕНИЯ О КВАЛИФИКАЦИИ

Решением Государственной экзаменационной
комиссии присвоена квалификация

Магистр

по направлению подготовки
15.04.06 Мехатроника и робототехника

Срок освоения программы магистратуры в очной форме
обучения

2 года

3. СВЕДЕНИЯ О СОДЕРЖАНИИ И РЕЗУЛЬТАТАХ ОСВОЕНИЯ ПРОГРАММЫ МАГИСТРАТУРЫ

Наименование дисциплин (модулей) программы, вид практики	Количество зачетных единиц/ академических часов	Оценка
1. Иностранный язык	4 з.е.	Зачтено
2. Методология научного познания	2 з.е.	Зачтено
3. Методы оптимизации и их применение в проектировании СУ объектов робототехники и мехатроники	2 з.е.	Зачтено
4. Специальные разделы теории автоматического управления	2 з.е.	Зачтено
5. Интеллектуальные системы в мехатронике и робототехнике	3 з.е.	Хорошо
6. Теория планирования эксперимента в исследованиях систем	2 з.е.	Зачтено
7. Информационные системы и технологии в мехатронике и робототехнике	3 з.е.	Хорошо
8. Экономика и управление инновационными проектами	2 з.е.	Зачтено
9. Применение мехатронных и робототехнических систем	2 з.е.	Зачтено
10. Специальные разделы теории управления в мехатронике и робототехнике	3 з.е.	Хорошо
11. Методы, алгоритмы и программно-аппаратные средства автономного управления движением РТС и МС	2 з.е.	Зачтено
12. Автоматизированное проектирование специальных робототехнических систем	5 з.е.	Зачтено
13. Микропроцессорные устройства систем управления специальных робототехнических систем (РТС)	6 з.е.	Хорошо
14. Проектирование специальных робототехнических систем	3 з.е.	Отлично
15. Специальные электронные устройства специальных робототехнических систем	2 з.е.	Зачтено
16. Моделирование и исследование специальных робототехнических систем	2 з.е.	Зачтено
17. Конструирование мобильных роботов	4 з.е.	Отлично
18. Алгоритмы и программное обеспечение специальных робототехнических систем	3 з.е.	Зачтено
19. Управление роботами и специальными робототехническими системами	3 з.е.	Отлично
20. Проектирование манипуляторов специального назначения	2 з.е.	Зачтено
21. Защита интеллектуальной собственности и правоведение	2 з.е.	Зачтено

Наименование дисциплин (модулей) программы, вид практики	Количество зачетных единиц/ академических часов	Оценка
Практики и НИР	52 з.е.	X
в том числе:		
1. Педагогическая	1 з.е.	Отлично
2. Педагогическая	1 з.е.	Отлично
3. Эксплуатационная практика	6 з.е.	Отлично
4. Научно-исследовательская практика	3 з.е.	Отлично
5. Преддипломная практика	3 з.е.	Хорошо
6. Научно-исследовательская работа	38 з.е.	Отлично
Государственная итоговая аттестация	9 з.е.	X
в том числе:		
Выпускная квалификационная работа (магистерская диссертация) на тему «Проектирование нейросетевого регулятора мобильного колёсного робота для работы в индустриальной среде»	X	Удовлетворительно
Общая трудоёмкость образовательной программы	120 з.е.	
в том числе объём работы обучающихся во взаимодействии с преподавателем:	1059 час.	

4. КУРСОВЫЕ РАБОТЫ (ПРОЕКТЫ)

ОЦЕНКА

1. Микропроцессорные устройства систем управления специальных робототехнических систем (РТС)
2. Автоматизированное проектирование специальных РТС

Хорошо

Отлично

5. ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ СВЕДЕНИЯ

Форма обучения: очная

Специализация: Роботы и манипуляторы специального назначения

Руководитель организации,
осуществляющей образовательную
деятельность

Б.В. Падалкин





Настоящее приложение содержит 4 страниц