

**МИНИСТЕРСТВО ТРАНСПОРТА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**  
**ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ**  
**УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ**  
**«РОССИЙСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ТРАНСПОРТА»**  
**(РУТ (МИИТ))**



Рабочая программа дисциплины (модуля),  
как компонент образовательной программы  
специализированного высшего образования  
по направлению подготовки  
15.04.06 Мехатроника и робототехника,  
утвержденной первым проректором РУТ (МИИТ)  
Тимониным В.С.

**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)**

**Мировые технологические тренды**

Направление подготовки: 15.04.06 Мехатроника и робототехника

Направленность (профиль): Роботы и робототехнические системы

Форма обучения: Очная

Рабочая программа дисциплины (модуля) в виде  
электронного документа выгружена из единой  
корпоративной информационной системы управления  
университетом и соответствует оригиналу

Простая электронная подпись, выданная РУТ (МИИТ)  
ID подписи: 766107  
Подписал: И.о. заведующего кафедрой Харченко Максим  
Петрович  
Дата: 02.06.2026

## 1. Общие сведения о дисциплине (модуле).

Целью освоения дисциплины (модуля) является:

- сформировать у студентов устойчивые знания о глобальных трендах в области высоких технологий с акцентом на автоматизацию, цифровизацию и роботизацию производственных и логистических процессов, а также развить навыки непрерывного мониторинга и оценки перспективных технологий.

Задачами дисциплины (модуля) являются:

- проследить эволюцию технологий— от механизации к индустриальной робототехнике и киберфизическим системам;
- показать роль мировых технологических центров (США, ЕС, Китай, Япония, Республика Корея, Сингапур, Израиль и др.) в формировании инновационных экосистем;
- освоить методы поиска, критической оценки и систематизации научно-технической информации на русском и иностранных языках;
- сформировать привычку регулярного отслеживания технологических трендов (lifelong learning);
- отработать навыки деловой коммуникации по тематике высоких технологий в устной и письменной форме.

## 2. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю).

Перечень формируемых результатов освоения образовательной программы (компетенций) в результате обучения по дисциплине (модулю):

**ПК-4** - Способен управлять инженерными проектами и производственными процессами в области робототехники, организовывать работу команды и обеспечивать достижение проектных целей в условиях ресурсных ограничений.

Обучение по дисциплине (модулю) предполагает, что по его результатам обучающийся будет:

### **Знать:**

- ключевые мировые площадки генерации технологий, жизненный цикл технологической инновации;
- приоритетные направления и тренды развития технологий мирового транспорта;
- приемы и методы деловой коммуникации в научно-технической сфере на государственном языке Российской Федерации и иностранном(ых) языке(ах);

- концепции тайм-менеджмента (SMART, OKR, GTD), методики technology watch & technology forecasting; ключевые источники тренд-репортов (Gartner, BCG, McKinsey, IFR, IEC, OECD, WEF).

**Уметь:**

- выполнять расширенный патентный и публикационный поиск;
- анализировать большой объем научно-технической информации из российских и зарубежных источников;
- вести переписку по научно-технической и инновационной деятельности, в т.ч. на иностранных языках;
- оформлять документацию по научно-технической и инновационной деятельности, в т.ч. на иностранных языках.

**Владеть:**

- приемами аналитического обзора больших объёмов данных;
- методами оценки эффективности и полезности источников научно-технической информации;
- навыками ведения деловых коммуникаций по научно-технической и инновационной деятельности в письменной и устной формах, в т.ч. на иностранных языках;
- приемами и методами оперативного поиска научно-технической информации.

3. Объем дисциплины (модуля).

3.1. Общая трудоемкость дисциплины (модуля).

Общая трудоемкость дисциплины (модуля) составляет 6 з.е. (216 академических часа(ов)).

3.2. Объем дисциплины (модуля) в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении учебных занятий:

Тип учебных занятий	Количество часов	
	Всего	Семестр №1
Контактная работа при проведении учебных занятий (всего):	32	32
В том числе:		
Занятия лекционного типа	16	16
Занятия семинарского типа	16	16

3.3. Объем дисциплины (модуля) в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации составляет 184 академических часа (ов).

3.4. При обучении по индивидуальному учебному плану, в том числе при ускоренном обучении, объем дисциплины (модуля) может быть реализован полностью в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации.

#### 4. Содержание дисциплины (модуля).

##### 4.1. Занятия лекционного типа.

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
1	От механизации к автоматизации Рассматриваемые вопросы: - ключевые этапы технологической эволюции XIX–XX вв.
2	Управление движением и ЧПУ Рассматриваемые вопросы: - архитектура систем motion control, сервоприводы, энкодеры; - форматы программирования: ISO 6983 (G code) и перспективы STEP N; - тренды: гибридная обработка (аддитив+фрезерование); - адаптивные траектории.
3	Индустриальные роботы Рассматриваемые вопросы: - типы кинематических схем (SCARA, Delta, Articulated); - расчёт рабочей зоны и нагрузки; - выбор привода; - экосистема лидеров: ABB, Fanuc, Yaskawa, KUKA; - открытые контроллеры ROS Industrial.
4	Гибкие производственные системы (FMS) и MES уровень Рассматриваемые вопросы: - модели интеграции оборудования (ISA 95, OPC UA); - SCADA vs MES: распределённые базы реального времени; - кейсы Airbus и Bosch: эффект OEE и ROI.
5	Кибер физические системы и Industry 4.0 Рассматриваемые вопросы: - референс модель RAMI 4.0 и стандарт IEC 62890; - Edge computing, 5G, TSN сети для суб миллисекундных задержек; - вопросы безопасности: Zero Trust, цифровые паспорта оборудования.

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
6	<b>ИИ и компьютерное зрение в роботизации</b> Рассматриваемые вопросы: <ul style="list-style-type: none"> <li>- Deep Learning: свёрточные сети для детекции объектов; синтетические датасеты;</li> <li>- Reinforcement Learning для управления хватом манипуляторов;</li> <li>- визуальный SLAM и датчики ToF/лидар для навигации.</li> </ul>
7	<b>Цифровые двойники и предиктивная аналитика</b> Рассматриваемые вопросы: <ul style="list-style-type: none"> <li>- PLM платформы (Siemens Teamcenter, Dassault 3DEXPERIENCE);</li> <li>- Co simulation: FMI, Modelica; связь CAD CAE MES;</li> <li>- KPI устойчивости: энергоэффективность, углеродный след.</li> </ul>
8	<b>Будущее технологий</b> Рассматриваемые вопросы: <ul style="list-style-type: none"> <li>- роботы нового поколения: Safe Skin, AI motion planning;</li> <li>- AMR платформы и «lights out factory»;</li> <li>- Био инспирированные системы и «голубая» экономика производства.</li> </ul>

## 4.2. Занятия семинарского типа.

### Практические занятия

№ п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
1	<b>От механизации к автоматизации: эволюция транспортных технологий XIX–XX вв.</b> Планируемые навыки (результаты обучения): <ul style="list-style-type: none"> <li>- понимание трендов и закономерностей развития транспортных технологий до эпохи промышленной революции;</li> <li>- понимание трендов и закономерностей развития транспортных технологий в эпоху промышленной революции.</li> </ul>
2	<b>Управление движением и ЧПУ: от G-code к STEP-NC, гибридная и адаптивная обработка</b> Планируемые навыки (результаты обучения): <ul style="list-style-type: none"> <li>- понимать архитектуру систем motion control (контроллер, сервоприводы, энкодеры, обратная связь);</li> <li>- читать и составлять базовые программы на ISO 6983 (G-code);</li> <li>- оценивать возможности STEP-NC и современные тренды CAM: гибридная обработка «аддитив + фрезерование», адаптивные траектории.</li> </ul>
3	<b>Индустриальные роботы: кинематика, рабочая зона, выбор привода и экосистема производителей</b> Планируемые навыки (результаты обучения): <ul style="list-style-type: none"> <li>- определять и сравнивать типы кинематических схем (SCARA, Delta, Articulated) и их области применения;</li> <li>- рассчитывать приблизительную рабочую зону и грузоподъемность робота, обосновывать выбор привода;</li> <li>- анализировать рыночную экосистему лидирующих брендов (ABB, Fanuc, Yaskawa, KUKA) и оценивать возможности открытой платформы ROS Industrial.</li> </ul>
4	<b>Гибкие производственные системы (FMS) и MES уровень: интеграция по ISA 95, OPC UA и метрики OEE/ROI</b> Планируемые навыки (результаты обучения): <ul style="list-style-type: none"> <li>- объяснять модели интеграции оборудования по стандартам ISA-95 и OPC UA;</li> </ul>

№ п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
	- различать функции SCADA и MES и понимать роль распределённых баз реального времени; - оценивать эффект OEE и ROI на примерах Airbus и Bosch.
5	<b>Кибер-физические системы и Industry 4.0: RAMI 4.0, IEC 62890, Edg / 5G / TSN и Zero Trust безопасность</b> Планируемые навыки (результаты обучения): - объяснять референс-модель RAMI 4.0 и жизненный цикл по IEC 62890; - сравнивать коммуникационные подходы Edge-computing, 5G, TSN в контексте суб-мс задержек и промышленного детерминизма; - идентифицировать риски и меры Zero-Trust-безопасности, понимать назначение цифрового паспорта оборудования.
6	<b>ИИ и компьютерное зрение в роботизации: свёрточные сети, RL хват и визуальный SLAM</b> Планируемые навыки (результаты обучения): - пояснять принципы работы свёрточных нейронных сетей (CNN) и их применение для детекции объектов на производстве; - иллюстрировать концепцию Reinforcement Learning при обучении хватов манипулятора; - описывать основы визуального SLAM и различать роль датчиков ToF/лидар в навигации роботов.
7	<b>Цифровые двойники и предиктивная аналитика: PLM платформы, Co simulation и KPI устойчивости</b> Планируемые навыки (результаты обучения): - объяснять роль PLM платформ (Siemens Teamcenter, Dassault 3DEXPERIENCE) в управлении жизненным циклом изделия и цифрового двойника; - составлять упрощённую схему Co simulation с использованием FMI / Modelica, связывая CAD CAE MES; - вычислять базовые KPI устойчивости (энергоэффективность, углеродный след) на основе производственных данных.
8	<b>Будущее технологий: коботы нового поколения, AMR-платформы и «голубая» экономика производства</b> Планируемые навыки (результаты обучения): - анализировать функции и требования безопасности коботов нового поколения (Safe Skin, AI motion planning); - проектировать макет «lights out factory» с использованием AMR платформ и оценивать логистическую эффективность; - оценивать био инспирированные решения и принципы «голубой» экономики (цикличность ресурсов, минимизация отходов) в контексте будущего производства.

#### 4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

№ п/п	Вид самостоятельной работы
1	Подготовка к практическим занятиям.
2	Работа с лекционными материалами.
3	Изучение дополнительной литературы.
4	Подготовка к промежуточной аттестации.
5	Подготовка к текущему контролю.

5. Перечень изданий, которые рекомендуется использовать при освоении дисциплины (модуля).

№ п/п	Библиографическое описание	Место доступа
1	История науки, техники и транспорта: учебник для вузов / под общей редакцией В. В. Фортунатова. — М.: Юрайт, 2025. — 422 с. — (Высшее образование). — ISBN 978-5-534-12629-7.	<a href="https://urait.ru/bcode/556399">https://urait.ru/bcode/556399</a> (дата обращения: 15.05.2025) Текст : электронный
2	Защита информации: учебник для вузов / А. А. Внуков. — 3-е изд., перераб. и доп. — М.: Юрайт, 2025. — 161 с. — (Высшее образование). — ISBN 978-5-534-07248-8.	<a href="https://urait.ru/bcode/561313">https://urait.ru/bcode/561313</a> (дата обращения 25.05.2025) Текст : электронный
3	Основы информационной безопасности: защита информации: учебник для вузов / А. А. Внуков. — 3-е изд., перераб. и доп. — М.: Юрайт, 2024. — 161 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-13948-8.	<a href="https://urait.ru/bcode/542340">https://urait.ru/bcode/542340</a> (дата обращения: 15.05.2025) Текст : электронный
4	Отраслевые информационные ресурсы. Практикум: учебник для вузов / Г. И. Сбитнева. — 2-е изд. — М.: Юрайт, 2022. — 154 с. — (Высшее образование). — ISBN 978-5-534-14441-3.	<a href="https://urait.ru/bcode/496996">https://urait.ru/bcode/496996</a> (дата обращения: 26.04.2025) Текст: электронный
5	Организационное и правовое обеспечение информационной безопасности: учебник для вузов / Т. А. Полякова, А. А. Стрельцов, С. Г. Чубукова, В. А. Ниесов ; отв. Ред. Т. А. Полякова, А. А. Стрельцов. — 2-е изд., перераб. и доп. — М.: Юрайт, 2025. — 357 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-19107-3.	<a href="https://urait.ru/bcode/561717">https://urait.ru/bcode/561717</a> (дата обращения: 26.04.2025) Текст: электронный

6. Перечень современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем, которые могут использоваться при освоении дисциплины (модуля).

1. Информационные ресурсы портала Российского университета транспорта: [www.miit.ru](http://www.miit.ru).

2. Материалы сайта Министерства иностранных дел Российской Федерации: [www.mid.ru](http://www.mid.ru).

3. Материалы сайта Министерства транспорта Российской Федерации: <http://www.mintrans.ru>.

4. Информационные ресурсы портала Организации объединенных наций: <http://www.un.org/ru/law/>.

5. Материалы сайта Российской Академии наук: <https://www.ras.ru/>.

6. Материалы сайта Министерства науки и высшего образования РФ: <https://www.minobrnauki.gov.ru/>.

7. Материалы сайта Федеральной службы государственной статистики:  
[www.gks.ru](http://www.gks.ru).

8. Материалы сайта Института Географии РАН: <http://www.igras.ru>.

9. Материалы сайта Всероссийского института научной и технической информации РАН: <http://www.viniti.ru/>.

10. Материалы сайта АО «Корпорация «Московский институт теплотехники»: <https://mai.ru/content/org/index.php?ID=41531>.

11. Материалы сайта компании «ВЭД Технологии»: <http://www.russianimport.ru>.

12. Материалы сайта ОАО «РЖД»: <http://rzd.ru/>.

13. Материалы сайта Комитета по промышленной политике, инновациям и торговле: <https://cipit.gov.spb.ru/>.

14. Материалы сайта Федерального агентства ЖД транспорта: <http://www.roszeldor.ru/>.

15. Материалы сайта Федерального дорожного агентства: <http://rosavtodor.ru/>.

16. Материалы сайта Федерального агентства морского и речного транспорта: <http://www.morflot.ru/>.

17. Материалы сайта Федерального агентства воздушного транспорта: <http://www.favt.ru/>.

18. Материалы сайта Российского совета по международным делам (РСМД): <https://russiancouncil.ru/>.

19. Транспортная стратегия Российской Федерации на период до 2035 года:

[http://www.consultant.ru/law/podborki/transportnaya\\_strategiya\\_rossijskoj\\_federacii\\_na\\_period\\_do\\_2035\\_goda/](http://www.consultant.ru/law/podborki/transportnaya_strategiya_rossijskoj_federacii_na_period_do_2035_goda/).

20. Научно-техническая библиотека РУТ (МИИТ): <http://library.miit.ru/>.

21. Научно-техническая электронная библиотека: <http://elibrary.ru/>.

22. Научно-техническая электронная библиотека: <http://www.twirpx.com/>.

7. Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства, необходимого для освоения дисциплины (модуля).

Лицензионная операционная система MS Windows (академическая лицензия).

Лицензионный пакет программ Microsoft Office (академическая лицензия).

8. Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю).

Для проведения занятий желательна специализированная аудитория с мультимедийной аппаратурой.

9. Форма промежуточной аттестации:

Зачет в 1 семестре.

10. Оценочные материалы.

Оценочные материалы, применяемые при проведении промежуточной аттестации, разрабатываются в соответствии с локальным нормативным актом РУТ (МИИТ).

Авторы:

доцент, к.н. кафедры  
«Международные отношения и  
геополитика транспорта»

М.П. Харченко

Согласовано:

Заведующий кафедрой НТТС  
и.о. заведующего кафедрой МОиГТ  
Председатель учебно-методической  
комиссии

П.А. Григорьев

М.П. Харченко

С.В. Володин