

## АННОТАЦИЯ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ ДИСЦИПЛИНЫ

Наименование дисциплины	УПРАВЛЕНИЕ ТРАНСПОРТНЫМИ СИСТЕМАМИ
Направление подготовки	23.03.01 Технология транспортных процессов
Направленность программы (профиль)	Транспортная логистика
Квалификация выпускника	Бакалавр
Форма обучения	Очная, заочная
Цели освоения дисциплины	Целью освоения дисциплины «Управление транспортными системами» является формирование у студентов знаний об основах организации и управления взаимодействием различных видов транспортных систем в единой транспортной системе, основанных на принципах межотраслевого взаимодействия, маркетинга, менеджмента и логистики в условиях рыночной экономики.
Семестр (курс), в (на) котором изучается дисциплина	Очная форма – в 8 семестре; заочная форма – на 4 курсе
Наименование части (блока) ОПОП ВО, к которой относится дисциплина	Дисциплина относится к вариативной части дисциплин по выбору
Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины	ОПК-3; ПК-2; ПК-9
Трудоемкость дисциплины	Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 зачетных единицы, 108 академических часов.
Содержание дисциплины. Основные разделы (темы)	<p>Тема 1 Состояние и перспективы развития управления транспортом Российской Федерации</p> <p>Тема 2 Основы управления транспортным производством</p> <p>Тема 3 Управление взаимодействием участников смешанных перевозок</p> <p>Тема 4 Основы моделирования процесса управления транспортными предприятиями</p> <p>Тема 5 Целевые функции эффективности управления транспортными предприятиями в смешанных перевозках</p> <p>Тема 6 Основы проектирования организационных структур управления транспортными системами</p> <p>Тема 7 Обоснование матричной структуры комплексной системы управления транспортно-логистическими системами с использованием транспортно-логистических центров</p> <p>Тема 8 Организация информационного обеспечения комплексной системы управления транспортно-логистическими системами</p>
Форма промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины	Очная форма – экзамен Заочная форма – экзамен