

АННОТАЦИЯ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ ДИСЦИПЛИНЫ

Наименование дисциплины	МОДЕЛИРОВАНИЕ ТРАНСПОРТНЫХ ПРОЦЕССОВ
Направление подготовки	20.03.01 Техносферная безопасность
Направленность программы (профиль)	Безопасность технологических процессов и производств
Квалификация выпускника	Бакалавр
Форма обучения	Очная
Цели освоения дисциплины	Целями освоения дисциплины «Моделирование транспортных процессов» является формирование профессиональных знаний и приобретение практических навыков в осуществлении и применении методов моделирования, в том числе, в принятии эффективных управленческих решений производственных задач, оценке и повышении безопасности процессов на транспорте.
Семестр (курс), в (на) котором изучается дисциплина	6 семестр
Наименование части (блока) ОПОП ВО, к которой относится дисциплина	Обязательная часть Блок 1. Дисциплины (модули)
Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины	УК-1; ОПК-4
Трудоемкость дисциплины	4 зачетные единицы, 144 академических часов
Содержание дисциплины. Основные разделы (темы)	<p>Тема 1. Основные понятия о транспортных системах и процессах.</p> <p>Тема 2. Процессы управления в транспортных системах, направления моделирования и их исследований.</p> <p>Тема 3. Виды моделей и их общая характеристика. Принципы моделирования и модели деятельности транспортных компаний, как иерархических активных систем (ИАС).</p> <p>Тема 4. Основные моделирования процессов управления в транспортных системах – ИАС.</p> <p>Тема 5. Информация, моделирование и измерение неопределённости в ТС.</p> <p>Тема 6. Моделирование транспортных процессов при оптимизации и функционировании транспортного пространства.</p> <p>Тема 7. Моделирование процессов принятия решений при управлении на транспорте.</p> <p>Тема 8. Физическое моделирование транспортных процессов. Имитационное моделирование, транспортные комплексы.</p> <p>Тема 9. Моделирование элементов характеризующих деятельность операторов и ЛПП транспортных процессов.</p>
Форма промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины	Экзамен