

**Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования**

"Волжский государственный университет водного транспорта"

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

Технические средства судовождения

Судовождение на внутренних водных путях и в прибрежном плавании с правом эксплуатации судовых энергетических установок

морского и речного флота им. Героя Советского Союза М.П. Девятова - Казанский филиал

Кафедра электромеханических объектов водного транспорта

26.05.05 Судовождение

Профиль
Институт
Кафедра
Специальность

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН
ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ

Идентификатор документа: BE413C98AA7CC7A0835354FA
Владелец: Салахов Ильяс Рахимзянович
Действителен: с 22.05.2026 до 15.08.2027

1. Объем дисциплины и виды учебной работы

Вид учебной работы	Всего часов/зачетных единиц	Курсы		
		3	4	5
Лекции	34 Часы	14	16	4
Лабораторные работы	35 Часы	11	16	8
СРС	271 Часы	83	139	49
Контактная самостоятельная работа	2 Часы			2
Экзамен	27 Часы	9	9	9

2. Место дисциплины в структуре ООП

Код дисциплины	Наименование блока	Трудоемкость дисциплины, з.е.
Б1.В.03	Блок 1 Дисциплины (модули) (Часть, формируемая участниками образовательных отношений)	10

3. Разделы дисциплины и виды занятий

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Лекции	Лабораторные работы	СРС	Контактная самостоятельная работа	Экзамен	Всего
1	Раздел 1 Радионавигационные системы (РНС)	4 Часы	3 Часы	28 Часы			35 Часы
1,1	Тема 1.1 Общие сведения						
1,1	Тема 1.10 Принцип действия разностно-дальномерной доплеровской ГНСС						
1,11	Тема 1.11 Система КОСПАС-SARSAT						
1,12	Тема 1.12 Принцип действия фазовой, импульсно-фазовой разностно-дальномерной РНС						
1,13	Тема 1.13 РНС LORAN-C/Чайка						
1,2	Тема 1.2 Классификация РНС						
1,3	Тема 1.3 Характеристики РНС; ограничения и причины; влияющие на точность измерений.						
1,4	Тема 1.4 Требования потребителей водного транспорта к РНС						
1,5	Тема 1.5 Интегрирование РНС						
1,6	Тема 1.6 Принцип действия дальномерной ГНСС						
1,7	Тема 1.7 РНС ГЛОНАСС. Принцип построения. Формат передаваемой информации. Принцип определения места.						
1,8	Тема 1.8 РНС GPS. Принцип построения. Формат передаваемой информации. Открытый и закрытый канал. Принцип определения места.						
1,9	Тема 1.9 РНС Galileo. РНС Beidou						
2	Раздел 2 Радиолокационные системы (РЛС)	4 Часы	3 Часы	28 Часы			35 Часы
2,1	Тема 2.1 Общие положения. Основы построения и использования радиолокационной станции (РЛС). Устройство и принцип функционирования импульсной РЛС. Судовые и береговые РЛС; их особенности. Основные узлы; их назначение; размещение.						
2,1	Тема 2.10 Принцип действия САРП. Ошибки и ограничения САРП						

2,11	Тема 2.11 Средства вторичной радиолокации					
2,2	Тема 2.2 Морские радиолокационные цели; их классификация. Отражающие свойства объектов. Виды рефракции атмосферы. Основное уравнение радиолокации					
2,3	Тема 2.3 Технические и эксплуатационные характеристики РЛС. Помехи в радиолокации. Ложные цели и борьба с помехами. Ошибки и ограничения РЛС					
2,4	Тема 2.4 Передатчик РЛС					
2,5	Тема 2.5 Приёмник РЛС					
2,6	Тема 2.6 Индикатор РЛС					
2,7	Тема 2.7 Антенно-волноводное устройство РЛС					
2,8	Тема 2.8 Средства автоматизации (САРП – средство автоматической радиолокационной прокладки; САС – средство автоматического сопровождения; СЭП – средство электронной прокладки). Общие сведения					
2,9	Тема 2.9 САРП. Общие сведения. Устройство. Функции. Требования IMO					
3	Раздел 3 Автоматические идентификационные системы (АИС)	3 Часы	3 Часы	20 Часы		26 Часы
3,1	Тема 3.1 Назначение, основные функции. Технические и функциональные особенности видов работы аппаратуры.					
3,2	Тема 3.2 Принцип действия. Режимы работы; виды информации; точность; оперативность и дальность действия					
3,3	Тема 3.3 Требования, стандарты и рекомендации. АИС и глава V Конвенции SOLAS					
3,4	Тема 3.4 Судовая аппаратура. Береговой сегмент. Обслуживание и использование аппаратуры					
3,5	Тема 3.5 Ограничения и преимущества АИС					
4	Раздел 4 Интегрированные навигационные системы (ИНС)	3 Часы	2 Часы	7 Часы		12 Часы
4,1	Тема 4.1 Общие сведения. Требования. Состав оборудования ИНС					
4,2	Тема 4.2 Обработка информации в ИНС					
4,3	Тема 4.3 ИНС на основе многофункциональных дисплеев					
4,4	Тема 4.4 Электронные картографические системы в ИНС. Основные технические характеристики.					
4,5	Тема 4.5 Регистратор данных рейса в ИНС. Назначение.					
4,6	Тема 4.6 Перспективные ИНС					
5	Раздел 5 Основные сведения о магнетизме.	0,2 Часы	0,2 Часы	5,6 Часы		6 Часы
5,1	Тема 5.1. Основные сведения о магнетизме.					
6	Раздел 6 Характеристики магнитного поля.	0,3 Часы	0,3 Часы	5,4 Часы		6 Часы
6,1	Тема 6.1. Характеристики магнитного поля.					
7	Раздел 7 Магнитное поле Земли.	0,2 Часы	0,2 Часы	5,6 Часы		6 Часы
7,1	Тема 7.1. Магнитное поле Земли.					
8	Раздел 8 Принцип действия магнитного компаса.	0,3 Часы	0,3 Часы	5,4 Часы		6 Часы
8,1	Тема 8.1. Принцип действия магнитного компаса.					
9	Раздел 9 Магнитное поле судна.	0,2 Часы	0,2 Часы	5,6 Часы		6 Часы
9,1	Тема 9.1. Магнитное поле судна.					
10	Раздел 10 Анализ уравнений Пуассона	0,3 Часы	0,3 Часы	5,4 Часы		6 Часы
10,1	Тема 10.1. Анализ уравнений Пуассона					
11	Раздел 11 Вычисление коэффициентов девиации	0,2 Часы	0,2 Часы	6,6 Часы		7 Часы
11,1	Тема 11.1. Вычисление коэффициентов девиации					
12	Раздел 12 Составление рабочей таблицы девиации.	0,3 Часы	0,3 Часы	5,4 Часы		6 Часы
12,1	Тема 12.1. Составление рабочей таблицы девиации.					
13	Раздел 13 Принцип уничтожения девиации.	0,2 Часы	0,2 Часы	6,6 Часы		7 Часы
13,1	Тема 13.1. Принцип уничтожения девиации.					
14	Раздел 14 Способы уничтожения девиации	0,3 Часы	0,3 Часы	5,4 Часы		6 Часы
14,1	Тема 14.1. Способы уничтожения девиации					
15	Раздел 15 Международные требования к морским магнитным компасам.	0,5 Часы	0,5 Часы	9 Часы		10 Часы

15,1	Тема 15.1. Международные требования к морским магнитным компасам.					
16	Раздел 16 Теория гироскопов с автономным чувствительным элементом.	3 Часы	4 Часы	10 Часы		17 Часы
16,1	Тема 16.1. Основы прикладной теории гироскопа. Гироскоп. Основные понятия и определения.					
16,2	Тема 16.2. Подвесы применяемые в гироскопах. Основные свойства гироскопа..					
16,3	Тема 16.3. Теорема о кинетическом моменте. Видимое движение свободного гироскопа установленного на Земле.					
17	Раздел 17 Принцип построения морских гироскопов.	3 Часы	3 Часы	28 Часы		34 Часы
17,1	Тема 17.1. Способ технической реализации применяемый в гироскопах с непосредственным управлением. Двухгироскопный маятниковый чувствительный элемент.					
17,2	Тема 17.2. Скоростная девиация и ее учет в судовождении.					
17,3	Тема 17.3. Инерционная девиация первого рода.					
17,4	Тема 17.4. Инерционная девиация второго рода					
17,5	Тема 17.5. Интеркардинальная девиация. Методы определения, исключения и контроля поправки гироскопа.					
18	Раздел 18 Теория гироскопов с корректируемым чувствительным элементом.	3 Часы	3 Часы	18 Часы		24 Часы
18,1	Тема 18.1. Принцип действия гироскопа с корректируемым чувствительным элементом.					
18,2	Тема 18.2. Основные закономерности поведения чувствительного элемента корректируемого гироскопа при стационарном движении и маневрировании судна. Инерционная девиация корректируемого гироскопа и ее основные закономерности. Влияние качки на корректируемый гироскоп с косвенным управлением. Интеркардинальная девиация.					
18,3	Тема 18.3. Динамически настраиваемый гироскоп. Основные свойства и закономерности поведения. Акселерометр. Международные требования к морским гироскопам. Эксплуатационная точность современных морских гироскопов.					
19	Раздел 19 Спутниковые компасы. Гирогоризонт и их использование в навигационных приборах. Гиротактометры. Принцип действия и основы теории гиротактометра. Использование гиротактометра на судах. Международные требования к судовым измерителям угловой	4 Часы	3 Часы	17 Часы		24 Часы
19,1	Тема 19.1. Спутниковые компасы. Гирогоризонт и их использование в навигационных приборах. Гиротактометры. Принцип действия и основы теории гиротактометра. Использование гиротактометра на судах. Международные требования к судовым измерителям угловой					
20	Раздел 20 Теория гидроакустических навигационных приборов. Гидроакустические антенны.	1 Часы	2 Часы	5 Часы		8 Часы
20,1	Тема 20.1. Основные закономерности звукового поля. Параметры звукового поля. Распространение звука в воде. Дальность распространения звуковой волны в однородной вязкой жидкости. Отражение и преломление звуковых волн.					
20,2	Тема 20.2. Отражение и преломление звуковых волн. Интерференция и дифракция звука. Гидроакустические антенны.					
21	Раздел 21 Навигационные эхолоты. Принцип излучения глубин эхолотом. Основные параметры навигационного эхолота. Оптимальная рабочая частота. Международные требования к эхолотам	1 Часы	2 Часы	17 Часы		20 Часы
21,1	Тема 21.1. Навигационные эхолоты. Принцип излучения глубин эхолотом. Основные параметры навигационного эхолота. Оптимальная рабочая частота. Международные требования к эхолотам					

22	Раздел 22 Гидроакустические навигационные лаги. Гидроакустические доплеровские лаги. Принцип действия. Основные параметры доплеровского лага. Использование доплеровских гидроакустических лагов в судовождении. Гидроакустические корреляционные лаги. Принцип действия и основные теоретические соотношения. Радиодоплеровские лаги. Сфера применения. Основные параметры РДЛ. Погрешности измерения скорости.	1 Часы	1 Часы	12 Часы			14 Часы
22,1	Тема 22.1. Гидроакустические навигационные лаги. Гидроакустические доплеровские лаги. Принцип действия. Основные параметры доплеровского лага. Использование доплеровских гидроакустических лагов в судовождении. Гидроакустические корреляционные лаги. Принцип действия и основные теоретические соотношения. Радиодоплеровские лаги. Сфера применения. Основные параметры РДЛ. Погрешности измерения скорости.						
23	Раздел 23 Основные понятия и классификация систем автоматического управления. Законы формирования сигналов управления; их влияние на качество регулирования. Системы управления рулем с различными принципами работы и функциональная схема системы управления судном по заданной траектории. Отклонение и коррекция курса судна. Алгоритмы задач управления; используемые при движении судна в открытом море; узкостях; на фарватере.			5 Часы			5 Часы
23,1	Тема 23.1. Основные понятия и классификация систем автоматического управления. Законы формирования сигналов управления; их влияние на качество регулирования. Системы управления рулем с различными принципами работы и функциональная схема системы управления судном по заданной траектории. Отклонение и коррекция курса судна. Алгоритмы задач управления; используемые при движении судна в открытом море; узкостях; на фарватере.						
24	Раздел 24 Индукционные лаги. Принцип действия индукционного преобразователя скорости. Точность измерения скорости судна. Компенсация постоянной, линейной и нелинейной составляющих погрешности индукционного лага. Международные требования к измерителям скорости судна.	1 Часы	3 Часы	10 Часы			14 Часы
24,1	Тема 24.1. Индукционные лаги. Принцип действия индукционного преобразователя скорости. Точность измерения скорости судна. Компенсация постоянной, линейной и нелинейной составляющих погрешности индукционного лага. Международные требования к измерителям скорости судна.						
25	Раздел 25 Консультирование, проверка и защита курсовой работы				2 Часы		2 Часы
25,1	Тема 25.1. Консультирование, проверка и защита курсовой работы						

4. Перечень планируемых результатов обучения, соотнесенных с планируемыми результатами освоения

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование и развитие у обучающегося следующих компетенций:

№ п/п	компетенции	Индикатор достижения		
		Знать	Уметь	Владеть

1	Способен использовать ЭКНИС для обеспечения безопасности плавания	ПК-15.3.1 Возможности и ограничения работы ЭКНИС;	ПК-15.У.1 Использовать функции, интегрированные с другими навигационными системами в различных установках, включая надлежащее функционирование и регулировку желаемых настроек; подтвердить местоположения судна с помощью альтернативных средств; произвести регулировку настроек и значений в соответствии с текущими условиями;	ПК-15.В.1 Профессиональными навыками по эксплуатации ЭКНИС, толкованию и анализу получаемой информации;
2	Способен использовать ЭКНИС для обеспечения безопасности плавания	ПК-15.3.2 Данные электронной навигационной карты (ЭНК), точности данных, правила представления, варианты отображения и других форматов карт;	ПК-15.У.2 Вести безопасное наблюдение и корректировку информации, включая положение своего судна; отображение морского района; режим и ориентацию; отображенные картографические данные; наблюдение за маршрутом; информационные отображения, созданные пользователем; контакты (если есть сопряжение с АИС и/или радиолокационным слежением) и функции радиолокационного наложения. (если есть сопряжение);	ПК-15.В.2 Индикатор необязателен
3	Способен использовать ЭКНИС для обеспечения безопасности плавания	ПК-15.3.3 Опасности чрезмерного доверия электронной технике; функций ЭКНИС, необходимые согласно действующим эксплуатационным требованиям;	ПК-15.У.3 Эффективно использовать настройки для обеспечения соответствия эксплуатационным процедурам, включая параметры аварийной сигнализации для предупреждения посадки на мель, при приближении к навигационным опасностям и особым районам, полноту картографических данных и текущее состояние карт, а также меры по резервированию; использовать информацию о ситуации при использовании ЭКНИС, включая безопасные воды и приближение к опасностям, неподвижным и дрейфующим; картографические данные и выбор масштаба, приемлемость маршрута, обнаружение объектов и управление, а также интеграцию датчиков;	ПК-15.В.3 Индикатор необязателен
4	Способен обеспечить безопасное плавание судна путем использования ЭКНИС и связанных с ней навигационных систем, облегчающих процесс принятия решений	ПК-16.3.1 Процедуры по поддержанию ЭКНИС в постоянной эксплуатационной готовности	ПК-16.У.1 Управлять эксплуатационными процедурами, системными файлами и данными; управлять приобретением, лицензированием и корректировкой данных карт и системного программного обеспечения, с тем чтобы они соответствовали установленным процедурам; производить обновление системы и информации;	ПК-16.В.1 Навыками по реализации процедур поддержания эксплуатационной готовности ЭКНИС
5	Способен обеспечить безопасное плавание судна путем использования ЭКНИС и связанных с ней навигационных систем, облегчающих процесс принятия решений	ПК-16.3.2 Индикатор необязателен	ПК-16.У.2 Откорректировать вариант системы ЭКНИС в соответствии с разработкой поставщиком новых изделий; создавать и поддерживать конфигурацию системы и резервных файлов; создавать и поддерживать файлы протокола согласно установленным процедурам;	ПК-16.В.2 Индикатор необязателен

6	Способен обеспечить безопасное плавание судна путем использования ЭКНИС и связанных с ней навигационных систем, облегчающих процесс принятия решений	ПК-16.3.3 Индикатор необязателен	ПК-16.У.3 Создавать и поддерживать файлы плана маршрута согласно установленным процедурам; использовать журнал ЭКНИС и функции предыстории маршрута для проверки системных функций, установок сигнализации и реакции пользователя; использовать функции воспроизведения ЭКНИС для обзора и планирования рейса и обзора функций системы;	ПК-16.В.3 Индикатор необязателен
7	Способен обеспечить безопасное плавание судна путем использования информации от навигационного оборудования и систем, облегчающих процесс принятия решений	ПК-5.3.1 Погрешности систем и эксплуатационные аспекты навигационных систем	ПК-5.У.1 Оценивать навигационную информацию, получаемую из всех источников, включая радиолокатор и САРП, с целью принятия решений и выполнения команд для избежания столкновения и для управления безопасным плаванием судна	ПК-5.В.1 Навыками оценки навигационной информации, получаемой из всех источников, включая радиолокатор и САРП, с целью принятия решений и выполнения команд для избежания столкновения и для управления безопасным плаванием судна
8	Способен обеспечить безопасное плавание судна путем использования информации от навигационного оборудования и систем, облегчающих процесс принятия решений	ПК-5.3.2 Взаимосвязь и оптимальное использование всех навигационных данных, имеющихся для осуществления плавания	ПК-5.У.2 Оптимально использовать все навигационные данные, имеющиеся для осуществления плавания	ПК-5.В.2 Навыками оптимального использования всех навигационных данных, имеющихся для осуществления плавания
9	Способен обеспечить безопасное плавание судна путем использования информации от навигационного оборудования и систем, облегчающих процесс принятия решений	ПК-5.3.3 Индикатор необязателен	ПК-5.У.3 Индикатор необязателен	ПК-5.В.3 Индикатор необязателен
10	Способен определять и учитывать поправки компаса	ПК-6.3.1 Принципы работы гиро- и магнитных компасов	ПК-6.У.1 Определять и учитывать поправки гиро- и магнитных компасов	ПК-6.В.1 Навыками определения и учёта поправки гиро- и магнитных компасов
11	Способен определять и учитывать поправки компаса	ПК-6.3.2 Принципы действия и обслуживания основных типов гирокомпасов	ПК-6.У.2 Осуществлять обслуживание основных типов гирокомпасов	ПК-6.В.2 Навыками обслуживания основных типов гирокомпасов
12	Способен определять и учитывать поправки компаса	ПК-6.3.3 Работу систем, контролируемых основным прибором гирокомпаса	ПК-6.У.3 Индикатор необязателен	ПК-6.В.3 Индикатор необязателен
13	Способен использовать радиолокатор и САРП для обеспечения безопасности плавания	ПК-4.3.1 Знать назначение, принцип действия, технические характеристики, общее устройство РЛС и САРП	ПК-4.У.1 Уметь выполнять включение, основные настройки и регулировки, выбирать режимы ориентации и движения в РЛС и САРП	ПК-4.В.1 Владеть навыками радиолокационного наблюдения и прокладки целей Владеть навыками радиолокационного наблюдения и прокладки целей
14	Способен использовать радиолокатор и САРП для обеспечения безопасности плавания	ПК-4.3.2 Знать режимы ориентации, стабилизации изображения и режимы движения в РЛС и САРП	ПК-4.У.2 Уметь распознавать истинные и ложные цели в РЛС и САРП	ПК-4.В.2 Владеть навыками применения режимов электронной прокладки, автосопровождения и автопрокладки целей
15	Способен использовать радиолокатор и САРП для обеспечения безопасности плавания	ПК-4.3.3 Знать ошибки и ограничения РЛС и САРП	ПК-4.У.3 Уметь опознавать опасные цели и определять параметры сближения с ними в РЛС и САРП	ПК-4.В.3 Владеть навыками расхождения со множеством целей с применением РЛС и САРП и оперативного реагирования на аварийные предупреждения
16	Способен применять радионавигационные системы (РНС) для обеспечения безопасности судоходства	ПК-5Р.3.1 Знать назначение, классификацию и основные эксплуатационные характеристики РНС	ПК-5Р.У.1 Уметь определять по сигналам РНС местоположение и параметры движения судна	ПК-5Р.В.1 Владеть навыками навигационного использования ПИ в полном функционале меню прибора
17	Способен применять радионавигационные системы (РНС) для обеспечения безопасности судоходства	ПК-5Р.3.2 Знать принцип действия наземных РНС и глобальных навигационных спутниковых систем (ГНСС)	ПК-5Р.У.2 Уметь формировать в приёмоиндикаторе (ПИ) РНС маршрут движения и устанавливать для него навигационные ограничения	ПК-5Р.В.2 Владеть навыками оперативного реагирования на навигационные предупреждения ПИ
18	Способен применять радионавигационные системы (РНС) для обеспечения безопасности судоходства	ПК-5Р.3.3 Знать ошибки и ограничения РНС	ПК-5Р.У.3 Уметь оценивать погрешности обсервации по сигналам РНС	ПК-5Р.В.3 Владеть навыками критической оценки и контроля показаний ПИ

19	Способен применять автоматические идентификационные системы (АИС) для обеспечения безопасности судоходства	ПК-5А.3.1 Знать назначение, принцип действия и функции АИС	ПК-5А.У.1 Уметь вводить в АИС-станцию статическую и рейсовую информацию судна и её контролировать	ПК-5А.В.1 Владеть навыками навигационного использования АИС-станции в полном функционале меню прибора
20	Способен применять автоматические идентификационные системы (АИС) для обеспечения безопасности судоходства	ПК-5А.3.2 Знать ошибки и ограничения АИС	ПК-5А.У.2 Уметь контролировать показания датчиков для группы динамических данных	ПК-5А.В.2 Владеть навыками оперативного реагирования на навигационные предупреждения АИС-станции
21	Способен применять автоматические идентификационные системы (АИС) для обеспечения безопасности судоходства	ПК-5А.3.3 Знать классификацию мобильных АИС-станций, устройство АИС-станции класса А и графическую символику АИС-целей	ПК-5А.У.3 Уметь оценивать навигационную ситуацию в графическом и алфавитно-цифровом виде	ПК-5А.В.3 Владеть навыками критической оценки и контроля показаний АИС-станции
22	Способен применять интегрированные навигационные системы (ИНС) для обеспечения безопасности судоходства	ПК-5И.3.1 Знать определение (толкование) термина «ИНС» и перечень задач, решаемых ИНС	ПК-5И.У.1 Уметь активировать к показу требуемую задачу и контролировать её состояние	ПК-5И.В.1 Владеть навыками навигационного использования бортовой ИНС в полном функционале её оборудования, в том числе регистратора рейсовых данных...
23	Способен применять интегрированные навигационные системы (ИНС) для обеспечения безопасности судоходства	ПК-5И.3.2 Знать классификацию ИНС и состав судового оборудования, относимого к ИНС	ПК-5И.У.2 Уметь контролировать состояние датчиков и выявлять их ложные показания	ПК-5И.В.2 Владеть навыками оперативного реагирования на навигационные и прочие предупреждения ИНС-оборудования
24	Способен применять интегрированные навигационные системы (ИНС) для обеспечения безопасности судоходства	ПК-5И.3.3 Знать ошибки и ограничения ИНС	ПК-5И.У.3 Уметь оценивать навигационную, путевую и метеорологическую ситуацию по показаниям различных дисплеев ИНС, в том числе многофункциональног...	ПК-5И.В.3 Владеть навыками критической оценки и контроля показаний ИНС-оборудования

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование и развитие у обучающегося следующих требуемых Международной конвенцией о подготовке и дипломировании моряков и несении вахты 1978 года стандартов компетентности:

№ п/п	Таблица	Функция	Сфера компетентности
1	А-II/1. Спецификация минимального стандарта компетентности для вахтенных помощников капитана судов валовой вместимостью 500 и более	А-II/1-1. Судовождение на уровне эксплуатации	А-II/1-1.3 Использование радиолокатора и САРП для обеспечения безопасности плавания
2	А-II/1. Спецификация минимального стандарта компетентности для вахтенных помощников капитана судов валовой вместимостью 500 и более	А-II/1-1. Судовождение на уровне эксплуатации	А-II/1-1.4. Использование ЭКНИС для обеспечения безопасности плавания
3	А-II/2. Спецификация минимального стандарта компетентности для капитанов и старших помощников капитана судов валовой вместимостью 500 или более	А-II/2-1. Судовождение на уровне управления	А-II/2-1.3. Определение и учет поправок компаса
4	А-II/2. Спецификация минимального стандарта компетентности для капитанов и старших помощников капитана судов валовой вместимостью 500 или более	А-II/2-1. Судовождение на уровне управления	А-II/2-1.6. Обеспечение безопасного плавания путем использования информации от навигационного оборудования и систем, облегчающих процесс принятия решений
5	А-II/2. Спецификация минимального стандарта компетентности для капитанов и старших помощников капитана судов валовой вместимостью 500 или более	А-II/2-1. Судовождение на уровне управления	А-II/2-1.7. Обеспечение безопасного плавания путем использования ЭКНИС и связанных с ней навигационных систем, облегчающих процесс принятия решений

5. Материально-техническое и учебно-методическое обеспечение программы

5.1 Помещения и оборудование

№ п/п	Вид помещений	Оснащение помещений	№ помещений
1	Учебные аудитории для проведения учебных занятий	оборудование и технические средства обучения (Парты (47 ед.); Мультимедийное оборудование (1 ед.) (568))	568
2	Помещения для самостоятельной работы обучающихся	компьютерная техника с возможностью подключения к сети "Интернет" и обеспечение доступа в электронную информационно-образовательную среду университета	568

5.2 Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение, в том числе отечественного производства

№ п/п	Наименование
1	Microsoft Office Professional Plus 2016 (Договор №44/109-15 от 28.12.2015 (бессрочно))
2	Microsoft Office ProPlus 2013 (Договор №44/59-18 от 09.04.2018 (бессрочно))

5.3 Карта обеспеченности печатными и(или) электронными изданиями и электронными образовательными ресурсами

№ п/п	Наименование источника	Год издания	Ресурс	Количество экземпляров
1	Крайнова, В.В. Методические указания по организации и выполнению внеаудиторной (самостоятельной) работы [Электронный ресурс] : для преподавателей и студ.по направлениям подготовки (спец.) высш.и сред.проф.образования / В. В. Крайнова ; ВГУВТ. - Н.Новгород, 2018. - 1 текст/файл. - Авторский вариант. – Режим доступа: http://94.100.87.24:8080/MarcWeb/Tmp/f15520.pdf	2 018	Электронный ресурс	0
2	Воронов, В.В.;Судовые магнитные компасы. Теория.Конструкция.Девиационные работы;учеб.пособие;Воронов, В.В.Григорьев, Н.Н.Яловенко, А.В.-СПб.,Элмор; <null> ;	2 006	Текст	55
3	Токарев, П.Н.;Технические средства судовождения.Гирокомпас Амур-М;учебно-метод.пособие для студ.очн.и заочн.обучения спец.260505;Токарев, П.Н.Хвостов, Р.С.-Н.Новгород,<null>; <null> ; http://94.100.87.24:8080/marcweb/	2 018	Электронный ресурс	0
4	Токарев, П.Н.;Технические средства судовождения.Гирокомпас Амур-М;учебно-метод.пособие для студ.очн.и заочн.обучения спец.26.05.05;Токарев, П.Н.Хвостов, Р.С.-Н.Новгород,ВГУВТ; <null> ;	2 018	Текст	49
5	Лобанов, В.А.;Радионавигационные приборы;справ.материалы к выполн.лабор.работ для студ.спец.26.05.05;Лобанов, В.А.-Н.Новгород,<null>; <null> ; http://94.100.87.24:8080/marcweb/	2 018	Электронный ресурс	0
6	Лобанов, В.А.;Радионавигационные приборы;справ.материалы к лабор.работ для студ.спец.26.05.05;Лобанов, В.А.-Н.Новгород,ВГУВТ; <null> ;	2 018	Текст	50
7	Горобцов, А.П.;Технические средства судовождения;учебник;Горобцов, А.П.Маринич, А.Н.Припотнюк, А.В.Устинов, Ю.М.-СПб.,МОПСАР; <null> ;	2 016	Текст	25
8	Бажанкин, Ю.В.;Магнитный курсоуказатель SPERRY TYPE 4085;практическое пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Бажанкин, Ю.В.-Н.Новгород,ВГУВТ; <null> ;	2 020	Текст	50
9	Лобанов, В.А.;Системы радионавигации;учебно-методическое пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Лобанов, В.А.-Н.Новгород,<null>; <null> ; http://94.100.87.24:8080/marcweb/	2 020	Электронный ресурс	0
10	Бажанкин, Ю.В.;Магнитный курсоуказатель SPERRY TYPE 4085;практическое пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Бажанкин, Ю.В.-Н.Новгород,<null>; <null> ; http://94.100.87.24:8080/marcweb/	2 020	Электронный ресурс	0
11	Лобанов, В.А.;Системы радионавигации;учебно-методическое пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Лобанов, В.А.-Н.Новгород,ВГУВТ; <null> ;	2 020	Текст	50
12	Токарев, П.Н.;Технические средства судовождения.Индукционные лаги;учебно-методическое пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Токарев, П.Н.Хвостов, Р.С.-Н.Новгород,ВГУВТ; <null> ;	2 021	Текст	50
13	Токарев, П.Н.;Технические средства судовождения.Индукционные лаги;учебно-методическое пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Токарев, П.Н.Хвостов, Р.С.-Н.Новгород,<null>; <null> ; http://94.100.87.24:8080/marcweb/	2 021	Электронный ресурс	0

14	Лобанов, В.А.;РЛС Navi Radar 4000;учебно-методическое пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Лобанов, В.А.-Н.Новгород, <null>; <null>;http://94.100.87.24:8080/marcweb/	2 022	Электронный ресурс	0
15	Лобанов, В.А.;РЛС Navi Radar 4000;учебно-методическое пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Лобанов, В.А.-Н.Новгород,ВГУВТ; <null>;	2 022	Текст	50
16	Лушников, Е.М.;Технические средства судовождения.Морские гироскопические и магнитные компасы;учебное пособие;Лушников, Е.М.-Санкт-Петербург,Лань; URL: https://reader.lanbook.com/book/311819 (дата обращения: 29.03.2023). - Режим доступа: для авториз.пользователей ;<null>	2 023	Электронный ресурс	0
17	Иванов, А.А.;Технические средства судовождения;учебное пособие;Иванов, А.А.Ивановский, Н.В.Козаченко, Л.Н.-Керчь, <null>; URL: https://reader.lanbook.com/book/174776 (дата обращения: 29.03.2023). - Режим доступа: для авториз.пользователей ;<null>	2 020	Электронный ресурс	0
18	Бажанкин, Ю.В.;Судовые магнитные приборы.Устройство, принцип действия, инструкции по использованию;справочное пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Бажанкин, Ю.В.-Н.Новгород, <null>; <null>;http://94.100.87.24:8080/marcweb/	2 023	Электронный ресурс	0
19	Бажанкин, Ю.В.;Судовые магнитные приборы.Устройство, принцип действия, инструкции по использованию;справочное пособие для студентов: [по направлению подготовки 26.05.05];Бажанкин, Ю.В.-Н.Новгород,ВГУВТ; <null>;	2 023	Текст	50
20	Хвостов, Р.С.;Организация образовательного процесса при реализации конвенционной подготовки и самостоятельной работы курсантов;справочное пособие для курсантов: [по направлению подготовки 26.05.05];Хвостов, Р.С.-Н.Новгород, <null>; <null>;http://94.100.87.24:8080/marcweb/	2 023	Электронный ресурс	0
21	Хвостов, Р.С.;Организация образовательного процесса при реализации конвенционной подготовки и самостоятельной работы курсантов;справочное пособие для курсантов: [по направлению подготовки 26.05.05];Хвостов, Р.С.-Н.Новгород,ВГУВТ; <null>;	2 023	Текст	50

Программа предусматривает возможность применения электронного обучения, дистанционных образовательных технологий.

Электронная информационно-образовательная среда университета с возможностью доступа к информационно- телекоммуникационной сети "Интернет" - Режим доступа: <http://www.eios.vsuwt.ru/>.

5.4 Современные профессиональные базы данных

№ п/п	Наименование
1	Статистический сборник: Транспорт в России- Режим доступа: http://www.gks.ru/wps/wcm/connect/rosstat_main/rosstat/ru/statistics/publications/catalog/doc_1136983505312
2	Центральная база статистических данных - Режим доступа: http://cbds.gks.ru/

5.5 Информационные справочные системы

№ п/п	Наименование
1	Справочная правовая система «КонсультантПлюс» - Режим доступа: http://www.consultant.ru (договор от 02.02.2015 г.)
2	Справочная правовая система «Гарант» - Режим доступа: http://www.garant.ru (договор 62/16 от 01.09.2016 г. - бессрочный)
3	Справочная правовая система «КонсультантПлюс» - Режим доступа: http://www.consultant.ru (договор от 02.02.2015 г.)
4	Справочная правовая система «Гарант» - Режим доступа: http://www.garant.ru (договор 62/16 от 01.09.2016 г. - бессрочный)