

Аннотация
рабочей программы учебной дисциплины
«Моделирование взаимодействия транспортных систем»

1. ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

1.1. Цель изучения дисциплины является усвоение студентами теоретических знаний по организации и функционированию транспортных систем, протеканию транспортных процессов при осуществлении грузовых и пассажирских перевозок, а также методов оптимизации транспортных систем и процессов.

1.2. Задачи учебной дисциплины:

К задачам относятся следующие: изучение характера протекания транспортных процессов в различных транспортных системах, решение задач планирования, прогнозирования работы транспортных систем, транспортных узлов, организации оперативного, календарного управления сложными транспортными системами.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВПО

2.1. Цикл (раздел) ООП:

Дисциплина «Моделирование взаимодействия транспортных систем» является обязательной дисциплиной профессионального цикла и входит в перечень дисциплин вариативной части (Б.1.В.ОД.2.4).

2.2. Взаимосвязь дисциплины с другими дисциплинами ООП

Моделирование взаимодействия транспортных систем является составной дисциплиной, изучение которой способствует формированию у обучающегося системного мышления, воспитанию научного подхода к постановке и решению прикладных задач. В ней наблюдается сочетание теоретических и практических подходов при взаимодействии и оптимизации транспортных систем и процессов.

Для успешного изучения дисциплины обучающийся должен обладать следующими знаниями:

- из курса философии умение оперировать основными понятиями и категориями философии, теории познания;
- из курса информатики иметь навыки работы с компьютером как средством управления информацией, программирования, компьютерного моделирования и оценки его результатов;
- из теории вероятностей и математической статистики владеть приёмами статистической обработки данных;
- из курса прикладной математики уметь использовать математические методы при принятии управленческих решений и организации транспортного процесса;
- из общего курса транспортной логистики знать основные характеристики видов транспорта, их преимущества и недостатки при выполнении перевозочных услуг

Освоение курса учебной дисциплины «Моделирование взаимодействия транспортных систем» основывается на знаниях, приобретенных при изучении предшествующих дисциплин: «Управленческая экономика», «Маркетинг и аутсорсинг транспортно-экспедиционного обслуживания».

Учебная дисциплина является завершающей. Знания, умения и навыки, полученные при изучении дисциплины «Моделирование взаимодействия транспортных систем», необходимы обучающимся для прохождения преддипломной практики и написания магистерской диссертации.

3. ТРЕБОВАНИЯ К РЕЗУЛЬТАТАМ ОСВОЕНИЯ СОДЕРЖАНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины:

Код существующей компетенции	Наименование компетенций	Результат освоения (знать, уметь, владеть)
------------------------------	--------------------------	--

и по ГОС ВПО		
ОК-2	Способность к абстрактному мышлению, анализу, синтезу.	<p>Знать:</p> <ul style="list-style-type: none"> – роль транспортной системы в едином народно-хозяйственном комплексе, основные этапы ее формирования, классификацию и принципы исследования систем. <p>Уметь:</p> <ul style="list-style-type: none"> – построить дерево целей функционирования транспортной системы, определить ее провозные возможности. <p>Владеть:</p> <ul style="list-style-type: none"> – способностью к обобщению, анализу и восприятию информации о транспортных системах. - навыками и готовностью применять научные методы самостоятельно. - способность работать в условиях изменения процессов исследования.
ОПК-3	Способность разрабатывать рациональные формы организации управления	<p>Знать:</p> <ul style="list-style-type: none"> – методы управления транспортным процессом, формы организации перевозок грузов и пассажиров; <p>Уметь:</p> <ul style="list-style-type: none"> - делегировать полномочия, распределять права, ответственность и обязанности между исполнителями; – оптимизировать маршрутную сеть, распределить подвижной состав по маршрутам перевозок грузов и пассажиров. <p>Владеть:</p> <ul style="list-style-type: none"> – способами оценки экономической эффективности маршрутов перевозок грузов и пассажиров.
ДПК-14	Способность к планированию и организации работы транспортных комплексов городов и регионов, организации рационального взаимодействия видов транспорта, составляющих единую транспортную систему, при перевозках пассажиров, багажа, грузобагажа и грузов.	<p>Знать:</p> <ul style="list-style-type: none"> – основные свойства транспортной продукции, состав технологического процесса перевозок. <p>Уметь:</p> <ul style="list-style-type: none"> – рассчитать производительность транспортной единицы, транспортной системы, моделировать грузопотоки и пассажиропотоки. <p>Владеть:</p> <ul style="list-style-type: none"> – математическим аппаратом при проведении научных исследований.

4. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Раздел 1. Основные теоретические положения управления транспортными

процессами

1.1. Введение в транспортную логистику

1.2. Элементы общей теории систем.

1.3. Системный анализ транспортных процессов. Методы анализа и синтеза транспортных систем.

Раздел 2. Основные методы анализа эффективности транспортных процессов

2.1. Критерии эффективности транспортных процессов и систем.

2.2. Перевозочный процесс автомобильного транспорта и факторный анализ эффективности его организации.

2.3. Взаимосвязь задач и система моделей комплексной оптимизации транспортных систем.

Раздел 3. Моделирование транспортных процессов

3.1. Система моделей оптимизации поставок и перевозок

3.2. Модели функционирования транспортных и погрузо-разгрузочных средств.

3.3. Прогнозирование перспективного развития транспортных систем.

5. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

Традиционные технологии (лекция, семинарское занятие, консультация, экзамен), технологии интерактивного обучения (дискуссии, игровые технологии), проблемное обучение.

Разработчик рабочей программы учебной дисциплины:

Попова Т.А., кандидат экономических наук, доцент кафедры маркетинга и логистики