

**МИНОБРНАУКИ РОССИИ**  
федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение  
высшего образования  
«Московский государственный технологический университет «СТАНКИН»  
(ФГБОУ ВО «МГТУ «СТАНКИН»)



Внутренний нормативный  
документ

28.05.2018 № 37/2018

**СОГЛАСОВАНО**

Первый проректор

/А.Ю.Пинчук /

«25» мая 20 18 г.

**УТВЕРЖДЕНО**

Решением ученого совета

Университета

от «28» мая 20 18 г.

Протокол № 3/18

**ПОЛОЖЕНИЕ**  
о кафедре робототехники и мехатроники

Москва  
2018

## 1. Общие положения

1.1. Кафедра робототехники и мехатроники (далее – Кафедра) входит в состав Института автоматизации и робототехники ФГБОУ ВО «МГТУ «СТАНКИН» (далее – Университет).

1.2. Настоящее Положение разработано с учетом требований действующего законодательства Российской Федерации, устава, организационно-распорядительных документов Университета и иных локальных актов.

1.3. Непосредственное руководство Кафедрой осуществляет заведующий кафедрой, который назначается и освобождается от должности в установленном действующим трудовым законодательством порядке приказом ректора по результатам выборов.

1.4. Заведующий кафедрой непосредственно подчиняется директору Института автоматизации и робототехники.

1.5. Реорганизация и ликвидация кафедры робототехники и мехатроники осуществляется приказом ректора Университета в соответствии с трудовым законодательством, локально-нормативными актами Университета.

## 2. Структура

2.1. Кафедра не имеет в своем составе иных структурных подразделений.

2.2. Штатную численность Кафедры утверждает ректор Университета, исходя из условий и особенностей деятельности подразделения, по представлению заведующего кафедрой, согласованному с директором Института автоматизации и робототехники.

## 3. Основные задачи

Основными задачами Кафедры являются:

3.1. Подготовка и выпуск бакалавров, магистров, аспирантов.

3.2. Ведение образовательного процесса в области робототехники и мехатроники по всем основным направлениям подготовки (специальностям) по которым Университет прошел государственную аккредитацию.

3.3. Подготовка специалистов высшей квалификации (кандидаты и доктора наук).

3.4. Проведение научных исследований в области робототехники и мехатроники.

## 4. Функции

В целях решения поставленных задач Кафедра выполняет следующие функции:

4.1. Проводит учебные занятия, лекции, семинары, лабораторные работы (в рамках основных задач), контрольно-экзаменационные мероприятия (экзамены, зачёты и др.).

4.2. Организует олимпиады студентов и школьников, проводит работу по профессиональной ориентации среди школьников, довузовскую подготовку.

4.3. Разрабатывает учебные программы, учебно-методические комплексы дисциплин (УМКД), лекционные курсы, учебно-методическую литературу (задачи, программы контрольных мероприятий, экзаменационные вопросы и другое).

4.4. Организует взаимодействие Университета с другими научными организациями в области робототехники и мехатроники. Разрабатывает программы научных исследований, участвует в научных контактах с другими организациями (встречах, совещаниях, конференциях и др.); в научно-исследовательских проектах (Российского научного фонда, Российского фонда фундаментальных исследований, Федеральных целевых программ и др.).

4.5. Осуществляет руководство диссертационными работами магистрантов, аспирантов, дипломными работами студентов, дипломными проектами школьников.

## 5. Права и обязанности

5.1. Работники Кафедры имеют право:

5.1.1. Получать в установленном порядке от других структурных подразделений Университета необходимую для работы информацию.

5.1.2. Пользоваться оборудованием, средствами и помещениями, закрепленными за Кафедрой.

5.1.3. Взаимодействовать со структурными подразделениями Университета для координации совместной деятельности и осуществления мероприятий, направленных на реализацию целей и задач Кафедры.

5.1.4. Знакомиться с проектами организационно-распорядительных и организационно-нормативных документов, регулирующих деятельность Кафедры.

5.1.5. Взаимодействовать с внешними учреждениями и организациями с целью реализации совместных мероприятий, проектов, выполнения договоров хозяйственного характера, осуществления других видов совместной деятельности (если подразделению предоставлены такие права).

5.1.5. Вносить предложения руководству Университета.

5.2. Работники Кафедры обязаны:

5.2.1. Соблюдать Правила трудового внутреннего распорядка.

5.2.2. Своевременно и доброкачественно решать поставленные задачи и выполнять функции, указанные в Положении.

5.2.3. Выполнять указания и поручения руководства Университета, оказывать содействие руководству в вопросах планирования и оптимизации деятельности своего структурного подразделения.

5.2.4. Своевременно предоставлять установленную отчетность по результатам деятельности своего структурного подразделения.

6. Ответственность

6.1. Работники Кафедры несут ответственность:

– за неисполнение или ненадлежащее исполнение функций, возложенных на них должностными инструкциями.

– в порядке и объёме, предусмотренном локальными нормативными актами, Уставом Университета и действующим законодательством Российской Федерации.

6.2. Дисциплинарные взыскания на работников Кафедры налагаются приказом ректора в соответствии с Правилами внутреннего трудового распорядка Университета, Коллективным договором и действующим законодательством Российской Федерации.

7. Взаимоотношения Кафедры:

7.1. Кафедра взаимодействует со всеми структурными подразделениями Университета, исходя из возложенных на неё задач, функций и полномочий.

7.2. Кафедра осуществляет сотрудничество с организациями и учреждениями Российской Федерации в пределах своей компетенции.

Заведующий кафедрой робототехники  
и мехатроники

Ю.В.Подураев

Визы согласования:  
Проректор по научной и учебной работе

А.А. Зеленский

Директор ИАР

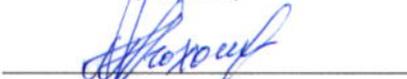
Ю.В.Подураев

Юридический отдел ДУД

  
\_\_\_\_\_  
(подпись)

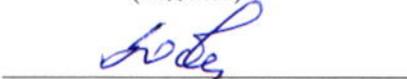
В.В. Лютков  
(расшифровка)

Служба качества университета

  
\_\_\_\_\_  
(подпись)

Н.Г. Прохошина  
(расшифровка)

Управление персоналом ДУД

  
\_\_\_\_\_  
(подпись)

С.Е. Бобылева  
(расшифровка)