



**Информационная справка  
о плане работы мастерской  
«Управление экскаватором»  
за период сентябрь-июнь 2020-2021 уч. года**

В соответствии с планом работы колледжа, реализацией основных образовательных программ СПО, программ ПО, ДПО и повышения квалификации и графиком загрузки 5 МАСТЕРСКИХ (<http://www.lktdh.ru/grant/dokumenty-po-realizatsii-granta.htm>), созданных в рамках реализации федерального гранта по направлению "ОБСЛУЖИВАНИЕ ТРАНСПОРТА И ЛОГИСТИКА" в мастерской за данный период планируются к реализации следующие виды работ:

1. Проведение учебной практики в группах, обучающихся по образовательным программам СПО
2. Проведение практических работ по МДК в группах, обучающихся по образовательным программам СПО
3. Проведение выпускных практических квалификационных работ (ВПКР) по квалификации
4. Профессиональное обучение и повышение квалификации по профессии 14390 Машинист экскаватора одноковшового
5. Профориентационные мероприятия для школьников Липецкой обл.

За период 01.09.2020 – 30.06.2021 плановая загруженность мастерской в образовательном процессе составляет 167 дней или 81% (приложение №1),

Зам.директора по УПР

О.Б.Иванилова

## Загруженность мастерской «Управление экскаватором»

Группа	Модуль	Кол-во дней									
		сентябрь	октябрь	ноябрь	декабрь	январь	февраль	март	апрель	май	июнь
Д-18	ПМ.02	4	8	4	4						
Д-19	ПМ.01	4	4	4							
Д-20	ПМ.01					4	4	4	4	4	4
Д-19	ПМ.02										18
Д-18	ВПКР										2
12-К-20	Программы проф обучения и повышения квалификации	8	5								
17-К-20				8	5						
21-К-20			8	5							
22-К-20				4	6	3					
01-К-21						2	8	3			
03-К-21								8	5		
04-К-21									2	8	3
Итого, дней		16	25	25	15	9	20	14	12	7	24

Количество рабочих дней в 2020-2021 уч. году – 206

Количество рабочих дней в году, в которые оборудование мастерской должно быть задействовано в реализации образовательных программ всех видов и типов – 167

Доля рабочих дней в году, в которые оборудование мастерской должно быть задействовано в реализации образовательных программ всех видов и типов – 81%