**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

**Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования**

«ТОМСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ СИСТЕМ
УПРАВЛЕНИЯ И РАДИОЭЛЕКТРОНИКИ»
(ТУСУР)

УТВЕРЖДАЮ
Директор департамента образования

Документ подписан электронной подписью
Сертификат: 1c6cfa0a-52a6-4f49-aef0-5584d3fd4820
Владелец: Троян Павел Ефимович
Действителен: с 19.01.2016 по 16.09.2019

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

# РОБОТОТЕХНИКА

Уровень образования: **высшее образование - магистратура**
Направление подготовки / специальность: **11.04.04 Электроника и наноэлектроника**
Направленность (профиль) / специализация: **Электронные приборы и устройства сбора, обработки и отображения информации**
Форма обучения: **заочная**
Факультет: **Заочный и вечерний факультет (ЗиВФ)**
Кафедра: **Кафедра промышленной электроники (ПрЭ)**
Курс: **2**
Семестр: **3, 4**
Учебный план набора 2019 года

Объем дисциплины и виды учебной деятельности

| Виды учебной деятельности | 3 семестр | 4 семестр | Всего | Единицы |
|---|---|---|---|---|
| Лекционные занятия | 8 | | 8 | часов |
| Практические занятия | 2 | 2 | 4 | часов |
| Лабораторные занятия | | 8 | 8 | часов |
| Самостоятельная работа | 62 | 56 | 118 | часов |
| Контрольные работы | | 2 | 2 | часов |
| Подготовка и сдача зачета | | 4 | 4 | часов |
| Общая трудоемкость | 72 | 72 | 144 | часов |
| (включая промежуточную аттестацию) | | | 4 | з.е. |

| Формы промежуточной аттестация | Семестр | Количество |
|---|---|---|
| Зачет с оценкой | 4 | |
| Контрольные работы | 4 | 1 |

Томск

Согласована на портале № 65971

## 1. Общие положения

### 1.1. Цели дисциплины

1. Целью изучения дисциплины “Робототехника” является ознакомление с областью науки и техники, ориентированной на создание и программирование роботов и робототехнических систем, предназначенных для автоматизации сложных технологических процессов и операций, для замены человека при выполнении тяжелых и опасных работ. В процессе изучения дисциплины формируется способность самостоятельно приобретать и использовать в практической деятельности новые знания и умения в предметной области, способность ставить цели в области автоматического управления, способность применять современные методы разработки технического, информационного и алгоритмического обеспечения, способность формировать технические задания на проектирование роботизированных линий.

### 1.2. Задачи дисциплины

1. Приобретение обучающимся знаний, навыков и умений по осуществлению научно-исследовательской деятельности, в частности, математического описания робототехнических систем, разработки новых методов управления, принципов группового управления роботами, проведения экспериментальных исследований в области робототехники.
2. Приобретение обучающимся знаний, навыков и умений по осуществлению проектно-конструкторской деятельности, в части разработки отдельных подсистем и устройств, включая элементы конструкции, датчики, приводы исполнительных механизмов, протоколы и интерфейсы связи.
3. Приобретение обучающимся знаний, навыков и умений по осуществлению эксплуатационной деятельности – отладка, испытания и модернизация робототехнических систем, поддержание их в исправном состоянии.
4. Приобретение обучающимся знаний, навыков и умений по осуществлению организационно-управленческой деятельности, а именно - организация работы коллектива, осуществление технического контроля за работой производства, использующего робототехнические системы, обеспечение высоких показателей производственной деятельности.

## 2. Место дисциплины в структуре ОПОП

Блок дисциплин: Б1. Дисциплины (модули).

Индекс дисциплины: Б1.В.03.

Реализуется с применением электронного обучения, дистанционных образовательных технологий.

## 3. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с индикаторами достижения компетенций

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование следующих компетенций в соответствии с ФГОС ВО и основной образовательной программой (таблица 3.1):

Таблица 3.1 – Компетенции и индикаторы их достижения

| Компетенция | Индикаторы достижения компетенции | Планируемые результаты обучения по дисциплине |
|---|---|---|
| **Универсальные компетенции** | | |
| - | - | - |
| **Общепрофессиональные компетенции** | | |

Согласована на портале № 65971

| | | |
|---|---|---|
| ОПК-4. Способен разрабатывать и применять специализированное программно-математическое обеспечение для проведения исследований и решения инженерных задач | ОПК-4.1. Знает методы расчета, проектирования, конструирования и модернизации объектов профессиональной деятельности с использованием систем автоматизированного проектирования | Знает методы расчета, проектирования, конструирования и модернизации объектов робототехники и программного обеспечения роботов с использованием систем автоматизированного проектирования. |
| | ОПК-4.2. Умеет выбирать пакеты прикладных программ для решения задач профессиональной деятельности | Умеет выбирать пакеты прикладных программ для решения задач управления роботами. |
| | ОПК-4.3. Владеет современными программными средствами моделирования, проектирования и конструирования объектов профессиональной деятельности | Владеет современными программными средствами моделирования, проектирования и конструирования робототехнических комплексов. |
| **Профессиональные компетенции** | | |
| ПКС-3. Способен разрабатывать эффективные алгоритмы решения сформулированных задач с использованием современных языков программирования и обеспечивать их программную реализацию | ПКС-3.1. Знает методы подбора, изучения и анализа литературных и патентных источников | Знает методы подбора, изучения и анализа литературных и патентных источников в части роботов, промышленной робототехники и систем управления. |
| | ПКС-3.2. Умеет анализировать состояние научно-технической проблемы путем подбора, изучения и анализа литературных и патентных источников | Умеет анализировать состояние научно-технической проблемы в области робототехники |
| | ПКС-3.3. Владеет навыками анализа состояния научно-технической проблемы путем подбора, изучения и анализа литературных и патентных источников | Владеет навыками анализа литературных и патентных источников в области построения робототехнических комплексов и систем управления роботами. |

## 4. Объем дисциплины в зачетных единицах с указанием количества академических часов, выделенных на контактную работу обучающихся с преподавателем и на самостоятельную работу обучающихся

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 зачетных единиц, 144 академических часов.

Распределение трудоемкости дисциплины по видам учебной деятельности представлено в таблице 4.1.

Таблица 4.1 – Трудоемкость дисциплины по видам учебной деятельности

| Виды учебной деятельности | Всего часов | Семестры | |
|---|---|---|---|
| | | 3 семестр | 4 семестр |

Согласована на портале № 65971

| | | | |
|---|---|---|---|
| **Контактная аудиторная работа обучающихся с преподавателем, всего** | 22 | 10 | 12 |
| Лекционные занятия | 8 | 8 | |
| Практические занятия | 4 | 2 | 2 |
| Лабораторные занятия | 8 | | 8 |
| Контрольные работы | 2 | | 2 |
| **Самостоятельная работа обучающихся, в т.ч. контактная внеаудиторная работа обучающихся с преподавателем, всего** | 118 | 62 | 56 |
| Подготовка к тестированию | 56 | 40 | 16 |
| Выполнение индивидуального задания | 22 | 22 | |
| Подготовка к зачету с оценкой | 12 | | 12 |
| Подготовка к контрольной работе | 12 | | 12 |
| Подготовка к лабораторной работе, написание отчета | 16 | | 16 |
| **Подготовка и сдача зачета** | 4 | | 4 |
| **Общая трудоемкость (в часах)** | 144 | 72 | 72 |
| **Общая трудоемкость (в з.е.)** | 4 | 2 | 2 |

## 5. Структура и содержание дисциплины

### 5.1. Разделы (темы) дисциплины и виды учебной деятельности

Структура дисциплины по разделам (темам) и видам учебной деятельности приведена в таблице 5.1.

Таблица 5.1 – Разделы (темы) дисциплины и виды учебной деятельности

| Названия разделов (тем) дисциплины | Лек. зан., ч | Прак. зан., ч | Лаб. раб. | Сам. раб., ч | Всего часов (без экзамена) | Формируемые компетенции |
|---|---|---|---|---|---|---|
| **3 семестр** | | | | | | |
| 1 Основы робототехники | 2 | - | - | 10 | 12 | ОПК-4, ПКС-3 |
| 2 Промышленные роботы | 2 | 1 | - | 20 | 23 | ОПК-4, ПКС-3 |
| 3 Информационные устройства и системы в робототехнике | 2 | - | - | 10 | 12 | ОПК-4, ПКС-3 |
| 4 Система управления роботами | 2 | 1 | - | 22 | 25 | ОПК-4, ПКС-3 |
| Итого за семестр | 8 | 2 | 0 | 62 | 72 | |
| **4 семестр** | | | | | | |
| 5 Информационные устройства и системы в робототехнике (практикум) | - | 1 | 4 | 28 | 35 | ОПК-4, ПКС-3 |
| 6 Система управления роботами (практикум) | - | 1 | 4 | 28 | 33 | ОПК-4, ПКС-3 |
| Итого за семестр | 0 | 2 | 8 | 56 | 66 | |
| Итого | 8 | 4 | 8 | 118 | 138 | |

### 5.2. Содержание разделов (тем) дисциплины

Содержание разделов (тем) дисциплины (в т.ч. по лекциям) приведено в таблице 5.2.

Таблица 5.2 – Содержание разделов (тем) дисциплины (в т.ч. по лекциям)

| Названия разделов (тем) дисциплины | Содержание разделов (тем) дисциплины (в т.ч. по лекциям) | Трудоемкость (лекционные занятия), ч | Формируемые компетенции |
|---|---|---|---|
| **3 семестр** | | | |

Согласована на портале № 65971

| | | | |
|---|---|---|---|
| 1 Основы робототехники | Понятие "Робот"; история развития робототехники; области применения роботов и решаемые задачи; классификация роботов и робототехнических систем; развитие отечественной робототехники. Функции и технические характеристики роботов; место робототехники в системе технических наук; способы и системы управления робототехническими комплексами. | 2 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | 2 | |
| 2 Промышленные роботы | Функции и технические характеристики роботов; место робототехники в системе технических наук; способы и системы управления робототехническими комплексами; применение робототехнических комплексов на производстве.<br>Основные типы приводов, используемые в робототехнике; принципы работы приводов; электропривод; электрогидравлические приводы; пневматические приводы; программируемые приводы; электроприводы роботов на базе двигателей постоянного тока; шаговые электроприводы; сервоприводы. | 2 | ОПК-4 |
| | Итого | 2 | |
| 3 Информационные устройства и системы в робототехнике | Микропроцессорные управляющие устройства приводов робота; типовая схема работы привода манипулятора; степени подвижности и системы координат манипуляторов; многозвенные манипуляторы; принципы правления многозвенными манипуляторами. Проектирование траектории движения манипулятора. Прямая и обратная задача кинематики. | 2 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | 2 | |

Согласована на портале № 65971

| | | | |
|---|---|---|---|
| 4 Система управления роботами | Изучение технического зрения на основе учебного робота УР6/3 с техни- ческим зрением и компьютерным управлением, приводы X, Y, W, схват, блок питания, система управления.<br>Программное обеспечение манипулятора, управление электроприводами движущихся элементов робота. Обратные связи по технологическим параметрам. Датчики. Программа управления верхнего уровня манипулятора. Прямая и обратная задачи кинематики. Когнитивная робототехника, отличие робота от манипулятора. | 2 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | 2 | |
| | Итого за семестр | 8 | |
| **4 семестр** | | | |
| 5 Информационные устройства и системы в робототехнике (практикум) | Практическая подготовка по теме. Лабораторный практикум | - | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | - | |
| 6 Система управления роботами (практикум) | Практическая подготовка по теме. Лабораторный практикум | - | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | - | |
| | Итого за семестр | - | |
| | Итого | 8 | |

### 5.3. Контрольные работы

Виды контрольных работ и часы на контрольные работы приведены в таблице 5.3.

Таблица 5.3 – Контрольные работы

| № п.п. | Виды контрольных работ | Трудоемкость, ч | Формируемые компетенции |
|---|---|---|---|
| **4 семестр** | | | |
| 1 | Контрольная работа | 2 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого за семестр | 2 | |
| | Итого | 2 | |

### 5.4. Лабораторные занятия

Наименование лабораторных работ приведено в таблице 5.4.

Таблица 5.4 – Наименование лабораторных работ

| Названия разделов (тем) дисциплины | Наименование лабораторных работ | Трудоемкость, ч | Формируемые компетенции |
|---|---|---|---|
| **4 семестр** | | | |
| 5 Информационные устройства и системы в робототехнике (практикум) | Управляющие автоматы. Синтез автомата Мура. | 4 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | 4 | |
| 6 Система управления роботами (практикум) | Управляющие автоматы. Синтез автомата Мили. | 4 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | 4 | |
| | Итого за семестр | 8 | |

Согласована на портале № 65971

| | | |
|---|---|---|
| Итого | 8 | |

### 5.5. Практические занятия (семинары)

Наименование практических занятий (семинаров) приведено в таблице 5.5.

Таблица 5.5 – Наименование практических занятий (семинаров)

| Названия разделов (тем) дисциплины | Наименование практических занятий (семинаров) | Трудоемкость, ч | Формируемые компетенции |
|---|---|---|---|
| **3 семестр** | | | |
| 2 Промышленные роботы | Знакомство с методическим пособием, выдача индивидуального задания.<br>Знакомство с программой V-REP. Изучение команд, интерфейса, технической документации. | 1 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | 1 | |
| 4 Система управления роботами | Анализ индивидуального задания. Выполнение индивидуального задания, работа в компьютерном классе. Тестирование программы робота. | 1 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | 1 | |
| | Итого за семестр | 2 | |
| **4 семестр** | | | |
| 5 Информационные устройства и системы в робототехнике (практикум) | Работа в компьютерном классе в программе V-REP.<br>Автоматизированный способ задания траектории манипулятора. | 1 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | 1 | |
| 6 Система управления роботами (практикум) | Датчики в системах технического зрения. Позиционирование объекта по 3м координатам. Траектория движения манипулятора. Автоматизированный способ управления манипулятором. Сдача и защита отчета по индивидуальному заданию. | 1 | ОПК-4, ПКС-3 |
| | Итого | 1 | |
| | Итого за семестр | 2 | |
| | Итого | 4 | |

### 5.6. Курсовой проект / курсовая работа

Не предусмотрено учебным планом

### 5.7. Самостоятельная работа

Виды самостоятельной работы, трудоемкость и формируемые компетенции представлены в таблице 5.7.

Таблица 5.7 – Виды самостоятельной работы, трудоемкость и формируемые компетенции

| Названия разделов (тем) дисциплины | Виды самостоятельной работы | Трудоемкость, ч | Формируемые компетенции | Формы контроля |
|---|---|---|---|---|

Согласована на портале № 65971

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| **3 семестр** | | | | |
| 1 Основы робототехники | Подготовка к тестированию | 10 | ОПК-4, ПКС-3 | Тестирование |
| | Итого | 10 | | |
| 2 Промышленные роботы | Подготовка к тестированию | 10 | ОПК-4, ПКС-3 | Тестирование |
| | Выполнение индивидуального задания | 10 | ОПК-4, ПКС-3 | Индивидуальное задание |
| | Итого | 20 | | |
| 3 Информационные устройства и системы в робототехнике | Подготовка к тестированию | 10 | ОПК-4, ПКС-3 | Тестирование |
| | Итого | 10 | | |
| 4 Система управления роботами | Подготовка к тестированию | 10 | ОПК-4, ПКС-3 | Тестирование |
| | Выполнение индивидуального задания | 12 | ОПК-4, ПКС-3 | Индивидуальное задание |
| | Итого | 22 | | |
| | Итого за семестр | 62 | | |
| **4 семестр** | | | | |
| 5 Информационные устройства и системы в робототехнике (практикум) | Подготовка к зачету с оценкой | 6 | ОПК-4, ПКС-3 | Зачёт с оценкой |
| | Подготовка к контрольной работе | 6 | ОПК-4, ПКС-3 | Контрольная работа |
| | Подготовка к тестированию | 8 | ОПК-4, ПКС-3 | Тестирование |
| | Подготовка к лабораторной работе, написание отчета | 8 | ОПК-4, ПКС-3 | Лабораторная работа |
| | Итого | 28 | | |
| 6 Система управления роботами (практикум) | Подготовка к зачету с оценкой | 6 | ОПК-4, ПКС-3 | Зачёт с оценкой |
| | Подготовка к контрольной работе | 6 | ОПК-4, ПКС-3 | Контрольная работа |
| | Подготовка к тестированию | 8 | ОПК-4, ПКС-3 | Тестирование |
| | Подготовка к лабораторной работе, написание отчета | 8 | ОПК-4, ПКС-3 | Лабораторная работа |
| | Итого | 28 | | |
| | Итого за семестр | 56 | | |
| | Подготовка и сдача зачета | 4 | | Зачет с оценкой |
| | Итого | 122 | | |

**5.8. Соответствие компетенций, формируемых при изучении дисциплины, и видов учебной деятельности**

Согласована на портале № 65971

Соответствие компетенций, формируемых при изучении дисциплины, и видов учебной деятельности представлено в таблице 5.8.

Таблица 5.8 – Соответствие компетенций, формируемых при изучении дисциплины, и видов занятий

| Формируемые компетенции | Виды учебной деятельности | | | | Формы контроля |
|---|---|---|---|---|---|
| | Лек. зан. | Прак. зан. | Лаб. раб. | Сам. раб. | |
| ОПК-4 | + | + | + | + | Зачёт с оценкой, Индивидуальное задание, Контрольная работа, Лабораторная работа, Тестирование |
| ПКС-3 | + | + | + | + | Зачёт с оценкой, Индивидуальное задание, Контрольная работа, Лабораторная работа, Тестирование |

## 6. Рейтинговая система для оценки успеваемости обучающихся

Рейтинговая система не используется

## 7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

### 7.1. Основная литература

1. Робототехника: Учебное пособие / Ю. И. Сулимов - 2007. 99 с. [Электронный ресурс]: — Режим доступа: https://edu.tusur.ru/publications/903.
2. Станки с ЧПУ: Учебное пособие / Ю. И. Сулимов - 2007. 130 с. [Электронный ресурс]: — Режим доступа: https://edu.tusur.ru/publications/906.

### 7.2. Дополнительная литература

1. Электрические машины: Учебное пособие / В. П. Обрусник - 2007. 207 с. [Электронный ресурс]: — Режим доступа: https://edu.tusur.ru/publications/848.
2. Системы искусственного интеллекта: Учебное пособие / Н. В. Замятин - 2018. 244 с. [Электронный ресурс]: — Режим доступа: https://edu.tusur.ru/publications/7269.

### 7.3. Учебно-методические пособия

#### 7.3.1. Обязательные учебно-методические пособия

1. Робототехника: Учебное методическое пособие / Ю. И. Сулимов - 2011. 24 с. [Электронный ресурс]: — Режим доступа: https://edu.tusur.ru/publications/904.
2. Станки с ЧПУ: Руководство к организации самостоятельной работы / Ю. И. Сулимов - 2007. 34 с. [Электронный ресурс]: — Режим доступа: https://edu.tusur.ru/publications/905.

#### 7.3.2. Учебно-методические пособия для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

Учебно-методические материалы для самостоятельной и аудиторной работы обучающихся из числа лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов предоставляются в формах, адаптированных к ограничениям их здоровья и восприятия информации.

**Для лиц с нарушениями зрения:**
– в форме электронного документа;
– в печатной форме увеличенным шрифтом.

**Для лиц с нарушениями слуха:**
– в форме электронного документа;
– в печатной форме.

**Для лиц с нарушениями опорно-двигательного аппарата:**
– в форме электронного документа;
– в печатной форме.

### 7.4. Современные профессиональные базы данных

Согласована на портале № 65971

**и информационные справочные системы**

1. При изучении дисциплины рекомендуется обращаться к современным базам данных, информационно-справочным и поисковым системам, к которым у ТУСУРа открыт доступ: https://lib.tusur.ru/ru/resursy/bazy-dannyh.

## 8. Материально-техническое и программное обеспечение дисциплины

### 8.1. Материально-техническое и программное обеспечение для лекционных занятий

Для проведения занятий лекционного типа, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации используется учебная аудитория с достаточным количеством посадочных мест для учебной группы, оборудованная доской и стандартной учебной мебелью. Имеются мультимедийное оборудование и учебно-наглядные пособия, обеспечивающие тематические иллюстрации по лекционным разделам дисциплины.

### 8.2. Материально-техническое и программное обеспечение для практических занятий

Лаборатория робототехники и ЧПУ технологическим оборудованием: учебная аудитория для проведения занятий практического типа, учебная аудитория для проведения занятий лабораторного типа, учебная аудитория для проведения занятий семинарского типа; 634034, Томская область, г. Томск, Вершинина улица, д. 74, 201а ауд.

Описание имеющегося оборудования:

- Персональные компьютеры (5 шт.);
- Робот учебный УР7/3;
- Цифровой осциллограф DSO 3062A (4 шт.);
- Учебный лабораторный комплекс «Силовые цепи энергетической электроники» включает лабораторные стенды: "Для исследования асинхронных электроприводов" (2шт.), "Для исследования вентильных электроприводов" (2шт.), "Для исследования электроприводов постоянного тока";
- Комплект специализированной учебной мебели;
- Рабочее место преподавателя.

Программное обеспечение:

- Adobe Acrobat Reader;
- Far Manager;
- Google Chrome;
- LTspice 4;
- LibreOffice;
- Mathworks Matlab;
- Mathworks Simulink 6.5;
- Microsoft Visual Studio;
- Microsoft Windows XP;
- PTC Mathcad 13, 14;

### 8.3. Материально-техническое и программное обеспечение для лабораторных работ

Лаборатория робототехники и ЧПУ технологическим оборудованием: учебная аудитория для проведения занятий практического типа, учебная аудитория для проведения занятий лабораторного типа, учебная аудитория для проведения занятий семинарского типа; 634034, Томская область, г. Томск, Вершинина улица, д. 74, 201а ауд.

Описание имеющегося оборудования:

- Персональные компьютеры (5 шт.);
- Робот учебный УР7/3;
- Цифровой осциллограф DSO 3062A (4 шт.);
- Учебный лабораторный комплекс «Силовые цепи энергетической электроники» включает лабораторные стенды: "Для исследования асинхронных электроприводов" (2шт.), "Для исследования вентильных электроприводов" (2шт.), "Для исследования электроприводов постоянного тока";
- Комплект специализированной учебной мебели;

Согласована на портале № 65971

- Рабочее место преподавателя.

Программное обеспечение:

- Adobe Acrobat Reader;
- Far Manager;
- Google Chrome;
- LibreOffice;
- Mathworks Matlab;
- Mathworks Simulink 6.5;
- Microsoft Windows XP;
- PTC Mathcad 13, 14;
- STDU viewer 1.6.375;

### 8.4. Материально-техническое и программное обеспечение для самостоятельной работы

Для самостоятельной работы используются учебные аудитории (компьютерные классы), расположенные по адресам:

- 634050, Томская область, г. Томск, Ленина проспект, д. 40, 233 ауд.;
- 634045, Томская область, г. Томск, ул. Красноармейская, д. 146, 209 ауд.;
- 634034, Томская область, г. Томск, Вершинина улица, д. 47, 126 ауд.;
- 634034, Томская область, г. Томск, Вершинина улица, д. 74, 207 ауд.

Описание имеющегося оборудования:

- учебная мебель;
- компьютеры;
- компьютеры подключены к сети «Интернет» и обеспечивают доступ в электронную информационно-образовательную среду ТУСУРа.

Перечень программного обеспечения:

- Microsoft Windows;
- OpenOffice;
- Kaspersky Endpoint Security 10 для Windows;
- 7-Zip;
- Google Chrome.

### 8.5. Материально-техническое обеспечение дисциплины для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

Освоение дисциплины лицами с ограниченными возможностями здоровья и инвалидами осуществляется с использованием средств обучения общего и специального назначения.

При занятиях с обучающимися с **нарушениями слуха** предусмотрено использование звукоусиливающей аппаратуры, мультимедийных средств и других технических средств приема/передачи учебной информации в доступных формах, мобильной системы преподавания для обучающихся с инвалидностью, портативной индукционной системы. Учебная аудитория, в которой занимаются обучающиеся с нарушением слуха, оборудована компьютерной техникой, аудиотехникой, видеотехникой, электронной доской, мультимедийной системой.

При занятиях с обучающимися с **нарушениями зрения** предусмотрено использование в лекционных и учебных аудиториях возможности просмотра удаленных объектов (например, текста на доске или слайда на экране) при помощи видеоувеличителей для комфортного просмотра.

При занятиях с обучающимися с **нарушениями опорно-двигательного аппарата** используются альтернативные устройства ввода информации и другие технические средства приема/передачи учебной информации в доступных формах, мобильной системы обучения для людей с инвалидностью.

## 9. Оценочные материалы и методические рекомендации по организации изучения дисциплины

### 9.1. Содержание оценочных материалов для текущего контроля и промежуточной аттестации

Для оценки степени сформированности и уровня освоения закрепленных за дисциплиной

Согласована на портале № 65971

компетенций используются оценочные материалы, представленные в таблице 9.1.

Таблица 9.1 – Формы контроля и оценочные материалы

| Названия разделов (тем) дисциплины | Формируемые компетенции | Формы контроля | Оценочные материалы (ОМ) |
|---|---|---|---|
| 1 Основы робототехники | ОПК-4, ПКС-3 | Тестирование | Примерный перечень тестовых заданий |
| 2 Промышленные роботы | ОПК-4, ПКС-3 | Индивидуальное задание | Примерный перечень вариантов индивидуальных заданий |
| | | Тестирование | Примерный перечень тестовых заданий |
| 3 Информационные устройства и системы в робототехнике | ОПК-4, ПКС-3 | Тестирование | Примерный перечень тестовых заданий |
| 4 Система управления роботами | ОПК-4, ПКС-3 | Индивидуальное задание | Примерный перечень вариантов индивидуальных заданий |
| | | Тестирование | Примерный перечень тестовых заданий |
| 5 Информационные устройства и системы в робототехнике (практикум) | ОПК-4, ПКС-3 | Зачёт с оценкой | Перечень вопросов для зачета с оценкой |
| | | Контрольная работа | Примерный перечень вариантов (заданий) контрольных работ |
| | | Лабораторная работа | Темы лабораторных работ |
| | | Тестирование | Примерный перечень тестовых заданий |
| 6 Система управления роботами (практикум) | ОПК-4, ПКС-3 | Зачёт с оценкой | Перечень вопросов для зачета с оценкой |
| | | Контрольная работа | Примерный перечень вариантов (заданий) контрольных работ |
| | | Лабораторная работа | Темы лабораторных работ |
| | | Тестирование | Примерный перечень тестовых заданий |

Шкала оценки сформированности отдельных планируемых результатов обучения по дисциплине приведена в таблице 9.2.

Таблица 9.2 – Шкала оценки сформированности планируемых результатов обучения по дисциплине

| Оценка | Баллы за ОМ | Формулировка требований к степени сформированности планируемых результатов обучения | | |
|---|---|---|---|---|
| | | знать | уметь | владеть |
| 2 (неудовлетворительно) | < 60% от максимальной суммы баллов | отсутствие знаний или фрагментарные знания | отсутствие умений или частично освоенное умение | отсутствие навыков или фрагментарные применение навыков |

Согласована на портале № 65971

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 3 (удовлетворительно) | от 60% до 69% от максимальной суммы баллов | общие, но не структурированные знания | в целом успешно, но не систематически осуществляемое умение | в целом успешное, но не систематическое применение навыков |
| 4 (хорошо) | от 70% до 89% от максимальной суммы баллов | сформированные, но содержащие отдельные проблемы знания | в целом успешное, но содержащие отдельные пробелы умение | в целом успешное, но содержащие отдельные пробелы применение навыков |
| 5 (отлично) | ≥ 90% от максимальной суммы баллов | сформированные систематические знания | сформированное умение | успешное и систематическое применение навыков |

Шкала комплексной оценки сформированности компетенций приведена в таблице 9.3.

Таблица 9.3 – Шкала комплексной оценки сформированности компетенций

| Оценка | Формулировка требований к степени компетенции |
|---|---|
| 2 (неудовлетворительно) | Не имеет необходимых представлений о проверяемом материале<br>или<br>Знать на уровне **ориентирования**, представлений. Обучающийся знает основные признаки или термины изучаемого элемента содержания, их отнесенность к определенной науке, отрасли или объектам, узнает в текстах, изображениях или схемах и знает, к каким источникам нужно обращаться для более детального его усвоения. |
| 3 (удовлетворительно) | Знать и уметь на **репродуктивном** уровне. Обучающихся знает изученный элемент содержания репродуктивно: произвольно воспроизводит свои знания устно, письменно или в демонстрируемых действиях. |
| 4 (хорошо) | Знать, уметь, владеть на **аналитическом** уровне. Зная на репродуктивном уровне, указывать на особенности и взаимосвязи изученных объектов, на их достоинства, ограничения, историю и перспективы развития и особенности для разных объектов усвоения. |
| 5 (отлично) | Знать, уметь, владеть на **системном** уровне. Обучающийся знает изученный элемент содержания системно, произвольно и доказательно воспроизводит свои знания устно, письменно или в демонстрируемых действиях, учитывая и указывая связи и зависимости между этим элементом и другими элементами содержания дисциплины, его значимость в содержании дисциплины. |

### 9.1.1. Примерный перечень тестовых заданий

1. Какой раздел робототехники изучает методы функциональной имитации возможностей человеческого разума и создания систем, способных самостоятельно рассуждать, решать задачи с неизвестной для данного устройства схемой решения?
   - Искусственный интеллект,
   - промышленная робототехника,
   - бионика,
   - измерительная технология.
2. Что является источником энергии электрического сервомеханизма?
   - воздух,

Согласована на портале № 65971

- электродвигатель,
- фазовращатель,
- сельсин.

3. Какими функциями должен обладать робот для сортировки деталей на конвейере?
   - Функциями искусственного интеллекта,
   - иметь систему технического зрения,
   - иметь анализатор и синтезатор речи,
   - должен иметь искусственную кисть и захватное устройство.
4. Что является источником энергии пневматического сервомеханизма?
   - масло,
   - жидкость,
   - сжатый воздух,
   - электродвигатель.
5. Какой датчик позволяет измерять крутящий момент на валу двигателя промышленного робота?
   - кодовый датчик,
   - потенциометрический датчик,
   - тензометрический датчик,
   - импульсный датчик.
6. Что является источником энергии электрогидравлического сервомеханизма?
   - масло,
   - жидкость,
   - сжатый воздух,
   - электродвигатель.
7. Искусственная система, имитирующая решение человеком сложных задач в процессе его жизнедеятельности, называется
   - искусственным интеллектом,
   - промышленной робототехникой,
   - промышленным интеллектом,
   - бионикой.
8. Устройство для выполнения двигательных функций, аналогичных функциям руки человека, называется
   - манипулятором,
   - схватом,
   - захватом,
   - кистью.
9. Автоматическая машина, состоящая из исполнительного устройства в виде манипулятора и перепрограммируемого устройства программного управления называется
   - промышленным роботом,
   - интеллектуальным роботом,
   - специализированным роботом,
   - мобильным роботом.
10. Определить значение выходного напряжения потенциометрического датчика перемещения, если движок потенциометра переместился на 1 мм (к=1).
    - 0,1 мВ,
    - 1 мВ,
    - 10 мВ,
    - 20 мВ.
11. Роботы, приспособленные для определенного вида технологических операций, называются
    - специализированными роботами,
    - программными роботами,
    - промышленными роботами,
    - технологическими роботами.
12. Какие способы программирования в робототехнике вы знаете?
    - программирование расчетным путем,
    - программирование путем обучения,

Согласована на портале № 65971

- перепрограммирование путем переключения программ,
- программирование путем считывания координат готовой детали.

13. Из каких основных частей состоит гибкий производственный модуль?
    - один-три станка, роботы, вспомогательные механизмы, микро ЭВМ;
    - один станок, роботы;
    - один-три станка, вспомогательные механизмы;
    - один станок , вспомогательные механизмы.

### 9.1.2. Перечень вопросов для зачета с оценкой

1. Какой раздел робототехники изучает методы функциональной имитации возможностей человеческого разума и создания технических систем, способных самостоятельно рассуждать, решать задачи с неизвестной для данного устройства схемой решения?
2. Что является источником энергии пневматического, электрогидравлического и электрического сервомеханизмов?
3. Для каких работ применяются роботы с контурным управлением?
4. Какие принципы управления используются в робототехнических системах?
5. Какой датчик позволяет измерять крутящий момент на валу двигателя промышленного робота?
6. Из каких компонентов состоит промышленный робот?
7. Какими функциональными узлами должна обладать система технического зрения?
8. Чем отличается робот от манипулятора?
9. Какие функции исполняют датчики в робототехнической системе?
10. Что такое прямая и обратная кинематическая задача?
11. Силомоментные системы очувствления.
12. Электропривод роботов-манипуляторов и обратные связи.
13. Тактильные системы очувствления.
14. Системы технического зрения и координаты сцены.
15. Локационные системы очувствления.
16. Способы программирования в робототехнике.
17. Искусственный интеллект в робототехнике.
18. Принципы управления в робототехнических системах.
19. Источником энергии пневматического, электрогидравлического и электрического сервомеханизмов.
20. Когнитивная робототехника.

### 9.1.3. Примерный перечень вариантов индивидуальных заданий

1. Спроектировать движение робота-манипулятора по идентификации (различению) расположенных на сцене объектов и перемещению их в заданную область.
2. Спроектировать движение перемещающегося робота по безграничной сцене из заданной точки А в точку Б с требованием огибания препятствий.
3. Спроектировать движение перемещающегося робота по ограниченной сцене из заданной точки А в точку Б с требованием не выхода за границы сцены.
4. Спроектировать движение робота-манипулятора по сортировке предметов различной формы по цветам, размещение объектов в заданных зонах сцены.
5. Спроектировать движение перемещающегося робота с задачей следования за заданным перемещающимся объектом на заданном расстоянии по ограниченной сцене.
6. Спроектировать движение перемещающегося робота по траектории, отмеченной на сцене цветовой полосой.

### 9.1.4. Примерный перечень вариантов (заданий) контрольных работ

1. Спроектировать автомат Мура по заданной схеме. Определить, к какому классу (асинхронных или синхронных) относится цифровой автомат, исследуемый в контрольной работе? Критичен ли для него процесс состязаний из-за различного времени прохождения сигналов по синтезируемым цепям?
2. Спроектировать автомат Мили по заданной схеме. Назовите методы борьбы с опасными состязаниями. Отличие автоматов Мура и Мили.

Согласована на портале № 65971

3. Спроектировать автомат Мура по заданной схеме. Можно ли для автомата Мили записать функции возбуждения триггеров непосредственно по графу, не составляя таблицу переходов?
4. Спроектировать автомат Мили по заданной схеме. Каким образом можно установить исходное состояние автомата (ОСТАНОВ)?
5. Спроектировать автомат Мура по заданной схеме. Какой тип триггеров удобнее применять при проектировании автоматов Мура и Мили?

### 9.1.5. Темы лабораторных работ

1. Управляющие автоматы. Синтез автомата Мура.
2. Управляющие автоматы. Синтез автомата Мили.

## 9.2. Методические рекомендации

Учебный материал излагается в форме, предполагающей самостоятельное мышление студентов, самообразование. При этом самостоятельная работа студентов играет решающую роль в ходе всего учебного процесса.

Начать изучение дисциплины необходимо со знакомства с рабочей программой, списком учебно-методического и программного обеспечения. Самостоятельная работа студента включает работу с учебными материалами, выполнение контрольных мероприятий, предусмотренных учебным планом.

В процессе изучения дисциплины для лучшего освоения материала необходимо регулярно обращаться к рекомендуемой литературе и источникам, указанным в учебных материалах; пользоваться через кабинет студента на сайте Университета образовательными ресурсами электронно-библиотечной системы, а также общедоступными интернет-порталами, содержащими научно-популярные и специализированные материалы, посвященные различным аспектам учебной дисциплины.

При самостоятельном изучении тем следуйте рекомендациям:

– чтение или просмотр материала осуществляйте со скоростью, достаточной для индивидуального понимания и освоения материала, выделяя основные идеи; на основании изученного составить тезисы. Освоив материал, попытаться соотнести теорию с примерами из практики;

– если в тексте встречаются незнакомые или малознакомые термины, следует выяснить их значение для понимания дальнейшего материала;

– осмысливайте прочитанное и изученное, отвечайте на предложенные вопросы.

Студенты могут получать индивидуальные консультации, в т.ч. с использованием средств телекоммуникации.

По дисциплине могут проводиться дополнительные занятия, в т.ч. в форме вебинаров. Расписание вебинаров и записи вебинаров публикуются в электронном курсе / электронном журнале по дисциплине.

## 9.3. Требования к оценочным материалам для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

Для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов предусмотрены дополнительные оценочные материалы, перечень которых указан в таблице 9.2.

Таблица 9.2 – Дополнительные материалы оценивания для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

| Категории обучающихся | Виды дополнительных оценочных материалов | Формы контроля и оценки результатов обучения |
|---|---|---|
| С нарушениями слуха | Тесты, письменные самостоятельные работы, вопросы к зачету, контрольные работы | Преимущественно письменная проверка |
| С нарушениями зрения | Собеседование по вопросам к зачету, опрос по терминам | Преимущественно устная проверка (индивидуально) |

Согласована на портале № 65971

| | | |
|---|---|---|
| С нарушениями опорно-двигательного аппарата | Решение дистанционных тестов, контрольные работы, письменные самостоятельные работы, вопросы к зачету | Преимущественно дистанционными методами |
| С ограничениями по общемедицинским показаниям | Тесты, письменные самостоятельные работы, вопросы к зачету, контрольные работы, устные ответы | Преимущественно проверка методами, определяющимися исходя из состояния обучающегося на момент проверки |

### 9.4. Методические рекомендации по оценочным материалам для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

Для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов предусматривается доступная форма предоставления заданий оценочных средств, а именно:

– в печатной форме;
– в печатной форме с увеличенным шрифтом;
– в форме электронного документа;
– методом чтения ассистентом задания вслух;
– предоставление задания с использованием сурдоперевода.

Лицам с ограниченными возможностями здоровья и инвалидам увеличивается время на подготовку ответов на контрольные вопросы. Для таких обучающихся предусматривается доступная форма предоставления ответов на задания, а именно:

– письменно на бумаге;
– набор ответов на компьютере;
– набор ответов с использованием услуг ассистента;
– представление ответов устно.

Процедура оценивания результатов обучения лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов по дисциплине предусматривает предоставление информации в формах, адаптированных к ограничениям их здоровья и восприятия информации:

**Для лиц с нарушениями зрения:**
– в форме электронного документа;
– в печатной форме увеличенным шрифтом.

**Для лиц с нарушениями слуха:**
– в форме электронного документа;
– в печатной форме.

**Для лиц с нарушениями опорно-двигательного аппарата:**
– в форме электронного документа;
– в печатной форме.

При необходимости для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов процедура оценивания результатов обучения может проводиться в несколько этапов.

Согласована на портале № 65971

## ЛИСТ СОГЛАСОВАНИЯ

Рассмотрена и одобрена на заседании кафедры ПрЭ
протокол № 03 от «27» 9 2018 г.

**СОГЛАСОВАНО:**

| Должность | Инициалы, фамилия | Подпись |
|---|---|---|
| Заведующий выпускающей каф. ПрЭ | С.Г. Михальченко | Согласовано, 706957f1-d2eb-4f94-b533-6139893cfd5a |
| Заведующий обеспечивающей каф. ПрЭ | С.Г. Михальченко | Согласовано, 706957f1-d2eb-4f94-b533-6139893cfd5a |
| Начальник учебного управления | Е.В. Саврук | Согласовано, fa63922b-1fce-4a6a-845d-9ce7670b004c |
| Декан ЗиВФ | И.В. Осипов | Согласовано, 126832c4-9aa6-45bd-8e71-e9e09d25d010 |

**ЭКСПЕРТЫ:**

| | | |
|---|---|---|
| Профессор, каф. ПрЭ | Н.С. Легостаев | Согласовано, 6332ca5f-c16e-4579-bbc4-ee49773dfd8d |
| Доцент, каф. ПрЭ | Д.О. Пахмурин | Согласовано, ce9e048a-2a49-44a0-b2ab-bc9421935400 |

**РАЗРАБОТАНО:**

| | | |
|---|---|---|
| Заведующий кафедрой промышленной электроники (ПрЭ), каф. ПрЭ | С.Г. Михальченко | Разработано, 706957f1-d2eb-4f94-b533-6139893cfd5a |

Согласована на портале № 65971