



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
Федеральное государственное бюджетное образовательное
учреждение высшего образования
«КАЗАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭНЕРГЕТИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»
(ФГБОУ ВО «КГУ»)

УТВЕРЖДАЮ

Директор Института цифровых
технологий и экономики

 Э.И. Беляев

« 30 » мая 2023 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

Б1.В.01.02 Основы мехатроники и робототехники

(Код и наименование дисциплины в соответствии с РУП)

Направление подготовки _____ **15.03.06 Мехатроника и робототехника** _____
(Код и наименование направления подготовки)

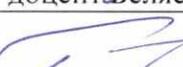
Квалификация _____ **Бакалавр** _____

(Бакалавр / Магистр)

г. Казань, 2023

Программу разработал(и):

Наименование кафедры	Должность, уч.степень, уч.звание	ФИО разработчика
ПМ	доцент, к.т.н.	Малёв Н.А.

Согласование	Наименование подразделения	Дата	№ протокола	Подпись
Одобрена	Кафедра ПМ	16.05.2023 г.	5	 Зав.каф.ПМ, д.т.н., доцент Козелков О.В.
Согласована	Кафедра ПМ	16.05.2023 г.	5	 Зав.каф.ПМ, д.т.н., доцент Козелков О.В.
Согласована	Учебно-методический совет института	30.05.2023 г.	7	 Директор ИЦТЭ, к.т.н., доцент Беляев Э.И.
Одобрена	Ученый совет института	30.05.2023 г.	9	 Директор ИЦТЭ, к.т.н., доцент Беляев Э.И.

1. Цель, задачи и планируемые результаты обучения по дисциплине

(Цель и задачи освоения дисциплины, соответствующие цели ОП)

Целью освоения дисциплины Б1.В.01.02 Основы мехатроники и робототехники является формирование знаний по новейшим принципам и дальнейшим путям развития автоматизации и автоматизации технологических процессов, в том числе в области машиностроения, обеспечение целостного понимания обучающимися базовых категорий и принципов мехатроники, формирование информационной и методологической базы для изучения последующих дисциплин, связанных с объектами мехатронного типа.

Задачами дисциплины являются:

- ознакомление с базовыми понятиями, историей становления и ключевыми факторами развития мехатроники и робототехники;
- изучение методологии анализа свойств средств автоматизации и управления на основе мехатронного подхода;
- изучение современного состояния в области теории и практики разработки мехатронных систем;
- изучение принципов действия основных элементов и составляющих мехатронных модулей;
- изучение модульного принципа построения мехатронных систем;
- привитие навыков поиска технических решений в области средств автоматизации и управления;
- изучение областей эффективного применения мехатронных систем.

Компетенции и индикаторы, формируемые у обучающихся:

Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора
ПК-1 Способен участвовать в качестве исполнителя в научно-исследовательских разработках новых мехатронных систем	ПК-1.1 Участвует в проведении эксперимента в соответствии с установленными полномочиями. Проводит наблюдения и измерения, составляет их описания и формулирует выводы
ПК-2 Способен понимать и оформлять элементы технической документации механических, электрических и электронных узлов мехатронных систем	ПК-2.1 Понимает и оформляет чертежи механических узлов мехатронных систем

2. Место дисциплины в структуре ОП

Предшествующие дисциплины (модули), практики, НИР, др.: «Автоматизированный электропривод», «Механика», «Электротехника и электроника», «Цифровая техника и электроника».

Последующие дисциплины (модули), практики, НИР, др.: «Цифровые системы управления в мехатронике», «Математическое моделирование мехатронных и робототехнических систем», «Управление мехатронными и робототехническими системами», Производственная практика (технологическая (проектно-технологическая)), выполнение, подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы.

3. Структура и содержание дисциплины

3.1. Структура дисциплины

Для очной формы обучения

Вид учебной работы	Всего ЗЕ	Всего часов	Семестр(ы)		
			5		
ОБЩАЯ ТРУДОЕМКОСТЬ ДИСЦИПЛИНЫ	4	144	144		
КОНТАКТНАЯ РАБОТА *	-	50	50		
АУДИТОРНАЯ РАБОТА	0,94	34	34		
Лекции	0,44	16	16		
Практические (семинарские) занятия	0,5	18	18		
Лабораторные работы	0	0	0		
САМОСТОЯТЕЛЬНАЯ РАБОТА ОБУЧАЮЩЕГОСЯ	2,06	74	74		
Проработка учебного материала	2,06	74	74		
Курсовой проект	0	0	0		
Курсовая работа	0	0	0		
Подготовка к промежуточной аттестации	1	36	36		
Промежуточная аттестация:			Э		

3.2. Содержание дисциплины, структурированное по разделам и видам занятий

Разделы дисциплины	Всего часов	Распределение трудоемкости по видам учебной работы				Формы и вид контроля	Индексы индикаторов формируемых компетенций
		лекции	лаб. раб.	пр. зан.	сам. раб.		
Раздел 1. Понятие мехатроники, определения и терминология. Принципы построения мехатронных систем. Методы построения мехатронных устройств	20	4		2	14	ТК1	ПК-1.1.3, ПК-2.1.3
Раздел 2. Промышленные роботы, основные понятия, классификация ПР. Принципы построения	28	4		4	20	ТК2	ПК-2.1.3, ПК-2.1.У

промышленных роботов, их характеристики. Прямая и обратная задачи кинематики манипуляторов							
Раздел 3. Приводы мехатронных устройств, промышленных роботов и вспомогательного оборудования	30	4		6	20	ТКЗ	ПК-1.1.У, ПК-2.1.У, ПК-2.1.В
Раздел 4. Принципы и системы управления мехатронных и робототехнических устройств	30	4		6	20	ТК4	ПК-1.1.У, ПК-1.1.В, ПК-2.1.В
Экзамен	36				36	ОМ	ПК-1.1.3, ПК-2.1.3, ПК-1.1.У, ПК-2.1.У, ПК-1.1.В, ПК-2.1.В
ИТОГО	144	16		18	110		

3.3. Содержание дисциплины

Раздел 1. Понятие мехатроники, определения и терминология. Принципы построения мехатронных систем. Методы построения мехатронных устройств

Тема 1.1. Понятие мехатроники, определения и терминология: основные понятия, мехатронные компоненты, функциональные задачи, технические требования, предъявляемые к мехатронным компонентам.

Тема 1.2. Методы построения мехатронных устройств: структура мехатронных систем. Принципы интеграции. Современные требования к мехатронным и робототехническим модулям и системам.

Раздел 2. Промышленные роботы, основные понятия, классификация ПР. Принципы построения промышленных роботов, их характеристики. Прямая и обратная задачи кинематики манипуляторов

Тема 2.1. Промышленные роботы, основные понятия, классификация ПР: промышленный робот, определение. Функциональная схема ПР. Структурная схема ПР. Поколения роботов. Роботы с программным управлением, адаптивные роботы, интеллектуальные роботы. Кинематические схемы ПР. Системы координатных перемещений, рабочее пространство, рабочая зона ПР. Классификация промышленных роботов.

Тема 2.2. Прямая и обратная задачи кинематики манипуляторов: прямая задача кинематики. Уравнения кинематики манипулятора. Обратная задача кинематики. Метод обратных преобразований. Геометрический подход в решении обратной задачи кинематики. Параллельная кинематика.

Раздел 3. Приводы мехатронных устройств, промышленных роботов и вспомогательного оборудования

Тема 3.1. Типы приводов, используемых в мехатронике и робототехнике, их сравнительный анализ. Принцип их действия, расчёт основных параметров.

Тема 3.2. Мотор-редукторы, волновые редукторы, модули поворотного движения, модули линейного движения.

Раздел 4. Принципы и системы управления мехатронных и робототехнических устройств

Тема 4.1. Цикловое, позиционное, контурное управление, структурные схемы систем с данными типами управления

Тема 4.2. Принципы построения систем интеллектуального управления в мехатронике. Иерархия управления в системах. Системы управления исполнительного и тактического уровней

3.4. Тематический план практических занятий

Номер раздела дисциплины	Темы практических занятий	Трудоемкость, час
1	ПР1. Формирование структурных схем мехатронных систем	2
2	ПР2. Решение прямой задачи кинематики с помощью матриц поворота через углы Эйлера	4
3	ПР3. Расчет и исследование электрического привода мехатронной системы	6
4	ПР4. Синтез корректирующего устройства электрического привода мехатронной системы	6
	Итого	18

3.5. Тематический план лабораторных работ

Данный вид работы не предусмотрен учебным планом

3.6. Курсовой проект

Данный вид работы не предусмотрен учебным планом

4. Оценивание результатов обучения

Оценивание результатов обучения по дисциплине осуществляется в рамках текущего контроля и промежуточной аттестации, проводимых по балльно-рейтинговой системе (БРС).

Шкала оценки результатов обучения по дисциплине:

Код компетенции	Код индикатора компетенции	Запланированные результаты обучения по дисциплине	Уровень сформированности индикатора компетенции			
			Высокий	Средний	Ниже среднего	Низкий
			от 85 до 100	от 70 до 84	от 55 до 69	от 0 до 54
Шкала оценивания						
			отлично	хорошо	удовлетворительно	неудовлетворительно
			зачтено			не зачтено
ПК-1	ПК-1.1	знать:				

	Участвует в проведении эксперимента в соответствии с установленными полномочиями. Проводит наблюдения и измерения, составляет их описания и формулирует выводы	методы проведения эксперимента в соответствии с установленными полномочиями; методы наблюдения и измерения	демонстрирует знание методов проведения эксперимента в соответствии с установленными полномочиями; методов наблюдения и измерения	демонстрирует знание методов проведения эксперимента в соответствии с установленными полномочиями; методов наблюдения и измерения, допуская небольшие неточности	демонстрирует знание методов проведения эксперимента в соответствии с установленными полномочиями; методов наблюдения и измерения, допуская ошибки	не может продемонстрировать знание методов проведения эксперимента в соответствии с установленными полномочиями; методов наблюдения и измерения
	уметь:					
	проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы	умеет проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы	умеет проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы, допуская небольшие неточности	умеет проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы, допуская небольшие неточности	умеет проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы, допуская ошибки	не способен проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы
владеть:						

		навыком проведения эксперимента в соответствии с установленным и полномочиями; навыком проведения наблюдения и измерения, составления их описания и формулировки выводов	владеет навыком проведения эксперимента в соответствии с установленными полномочиями; навыком проведения наблюдения и измерения, составления их описания и формулировки выводов	владеет навыком проведения эксперимента в соответствии с установленными полномочиями; навыком проведения наблюдения и измерения, составления их описания и формулировки выводов, допуская небольшие неточности	владеет навыком проведения эксперимента в соответствии с установленными полномочиями; навыком проведения наблюдения и измерения, составления их описания и формулировки выводов, допуская ошибки	не может проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводит наблюдения и измерения, составляют их описания и формулировать выводы
ПК-2	ПК-2.1 Понимает и оформляет чертежи механических узлов мехатронных систем	знать:				
		методы чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем	демонстрирует знание методов чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем	демонстрирует знание методов чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем, допуская небольшие неточности	демонстрирует знание методов чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем, допуская ошибки	не может продемонстрировать знание методов чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем
		уметь:				
		читать и оформлять	умеет читать и	умеет читать и	умеет читать и	не способен

		чертежи механических узлов мехатронных систем	оформляют чертежи механических узлов мехатронных систем	оформляют чертежи механических узлов мехатронных систем, допуская небольшие неточности	оформляют чертежи механических узлов мехатронных систем, допуская ошибки	читать и оформляют чертежи механических узлов мехатронных систем
	владеть:					
		навыком чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем	владеет навыком чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем	владеет навыком чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем, допуская небольшие неточности	владеет навыком чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем, допуская ошибки	не может читать и оформляют чертежи механических узлов мехатронных систем

Оценочные материалы для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации приведены в Приложении к рабочей программе дисциплины.

Полный комплект заданий и материалов, необходимых для оценивания результатов обучения по дисциплине, хранится на кафедре разработчика.

5. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

5.1. Учебно-методическое обеспечение

5.1.1. Основная литература

1. Лукинов, А. П. Проектирование мехатронных и робототехнических устройств / А. П. Лукинов. - 2-е изд., стер. - Санкт-Петербург: Лань, 2023. - 608 с. - ISBN 978-5-507-47173-7.

2. Сырямкин, В. И. Информационные устройства и системы в робототехнике и мехатронике / В. И. Сырямкин. - 3-е изд., стер. - Санкт-Петербург: Лань, 2023. - 532 с. - ISBN 978-5-507-46110-3.

3. Гусев, В. В. Основы мехатронных систем : учебное пособие / В. В. Гусев, А. Д. Молчанов, С. А. Поезд. - Вологда: Инфра-Инженерия, 2022. - 124 с.

- ISBN 978-5-9729-0797-7.

4. Погодицкий О.В., Малёв Н.А. Проектирование мехатронных систем. В 2 ч. Ч. 1. Анализ и синтез: учебное пособие / О.В. Погодицкий, Н.А. Малёв. – Казань: Казан. гос. энерг. ун-т, 2018. – 312 с.

5.1.2. Дополнительная литература

1. Исследование динамических характеристик электромеханических систем: учебно-методическое пособие / В. И. Бойков, А. Б. Бушуев, С. В. Быстров [и др.]. - Санкт-Петербург: НИУ ИТМО, 2022. - 70 с.

2. Теория автоматического управления: Учеб. пособие/О.В. Погодицкий, Н.А. Малёв. – Казань: Казан. гос. энерг. ун-т, 2010.-268с.

3. Герман-Галкин, С.Г. Matlab&Simulink. Проектирование мехатронных систем на ПК / С.Г. Герман-Галкин. – СПб: Корона-Век, 2014. – 368 с.

4. Герман-Галкин, С. Г. Модельное проектирование мехатронных модулей SimInTech / С. Г. Герман-Галкин, Б. А. Карташов, С. Н. Литвинов; под общей редакцией А. Н. Петухова. - Москва: ДМК Пресс, 2021. - 494 с. - ISBN 978-5-97060-693-3.



5.2. Информационное обеспечение

5.2.1. Электронные и интернет-ресурсы

№ п/п	Наименование электронных и интернет-ресурсов	Электронный адрес
1	Электронно-библиотечная система «Лань»	https://e.lanbook.com/
2	Электронно-библиотечная система «ibooks.ru»	https://ibooks.ru/
3	Электронно-библиотечная система «book.ru»	https://www.book.ru/
4	Портал "Открытое образование"	http://npoed.ru

5.2.2. Профессиональные базы данных / Информационно-справочные системы

№ п/п	Наименование	Краткое описание	Режим доступа
1	eLIBRARY.RU	Крупнейший российский информационно-аналитический портал в области науки и техники	www.elibrary.ru Доступ свободный Необходима индивидуальная регистрация в локальной сети вуза
2	eLIBRARY.ru (Архив журналов РАН)	Российская академия наук и издательство «Наука» открыли свободный доступ к архивам журналов РАН на платформе eLIBRARY.ru	https://elibrary.ru/titlerefgroup.asp?titlerefgroupid=3 Доступ свободный Необходима индивидуальная регистрация в локальной сети вуза
3	Russian Science Citation Index (RSCI)	В рамках поддержки национального проекта «Наука» и	clarivate.ru Доступ свободный

		решения задачи по повышению уровня отечественных научных журналов РАН, совместно с компаниями Clarivate Analytics и НЭБ (eLibrary) был создан российский индекс цитирования, Russian Science Citation Index, или «русская полка» журналов на платформе Web of Science.	
4	Информационная система "Единое окно доступа к образовательным ресурсам"	Ресурс обеспечивает свободный доступ к интегральному каталогу образовательных интернет-ресурсов, к электронной библиотеке учебно-методических материалов для общего и профессионального образования	http://window.edu.ru/ Доступ свободный

5.2.3. Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение дисциплины

№ п/п	Наименование программного обеспечения	Способ распространения (лицензионное/свободно)	Реквизиты подтверждающих документов
1	Браузер Google Chrome	Система поиска информации в сети интернет	Свободная лицензия Неискл. право. Бессрочно
2	Windows 7 Профессиональная (Starter)	Пользовательская операционная система	ЗАО "СофтЛайнТрейд" №2011.25486 от 28.11.2011 Неискл. право. Бессрочно
3	Adobe Acrobat	Пакет программ для создания и просмотра файлов формата PDF	Свободная лицензия Неискл. право. Бессрочно
4	LMS Moodle	ПО для эффективного онлайн-взаимодействия преподавателя и студента	Свободная лицензия Неискл. право. Бессрочно
5	MatLab	Пакет прикладных программ для решения	Academic new Product From 10 to 24 Group

		задач вычислений	технических	Licenses (per License): договор №2013.39442, лицензиар – ЗАО «Софт Лайн Трейд», тип (вид) лицензии – неискл. право, срок действия лицензии - бессрочно.
--	--	---------------------	-------------	--

6. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Наименование вида учебной работы	Наименование учебной аудитории, специализированной лаборатории	Перечень необходимого оборудования и технических средств обучения
Лекции	Учебная аудитория для проведения занятий лекционного типа	Специализированная учебная мебель, технические средства обучения, служащие для представления учебной информации большой аудитории (мультимедийный проектор, компьютер (ноутбук), экран), демонстрационное оборудование, учебно-наглядные пособия
Практические занятия	Компьютерный класс с выходом в Интернет А-323	Специализированная учебная мебель, интерактивная доска, проектор, компьютер в комплекте с монитором (16 шт.), лицензионное программное обеспечение
Самостоятельная работа	Компьютерный класс с выходом в Интернет В-600а	Специализированная учебная мебель на 30 посадочных мест, 30 компьютеров, технические средства обучения (мультимедийный проектор, компьютер (ноутбук), экран), видеокамеры, программное обеспечение
	Читальный зал библиотеки	Специализированная мебель, компьютерная техника с возможностью выхода в Интернет и обеспечением доступа в ЭИОС, экран, мультимедийный проектор, программное обеспечение

7. Особенности организации образовательной деятельности для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

Лица с ограниченными возможностями здоровья (ОВЗ) и инвалиды имеют возможность беспрепятственно перемещаться из одного учебно-лабораторного корпуса в другой, подняться на все этажи учебно-лабораторных корпусов, заниматься в учебных и иных помещениях с учетом особенностей психофизического развития и состояния здоровья.

Для обучения лиц с ОВЗ и инвалидов, имеющих нарушения опорно-двигательного аппарата, обеспечены условия беспрепятственного доступа во все учебные помещения. Информация о специальных условиях, созданных для обучающихся с ОВЗ и инвалидов, размещена на сайте университета [www//kgeu.ru](http://www/kgeu.ru). Имеется возможность оказания технической помощи ассистентом,

а также услуг сурдопереводчиков и тифлосурдопереводчиков.

Для адаптации к восприятию лицами с ОВЗ и инвалидами с нарушенным слухом справочного, учебного материала по дисциплине обеспечиваются следующие условия:

- для лучшей ориентации в аудитории, применяются сигналы оповещения о начале и конце занятия (слово «звонок» пишется на доске);
- внимание слабослышащего обучающегося привлекается педагогом жестом (на плечо кладется рука, осуществляется нерезкое похлопывание);
- разговаривая с обучающимся, педагогический работник смотрит на него, говорит ясно, короткими предложениями, обеспечивая возможность чтения по губам.

Компенсация затруднений речевого и интеллектуального развития слабослышащих обучающихся проводится путем:

- использования схем, диаграмм, рисунков, компьютерных презентаций с гиперссылками, комментирующими отдельные компоненты изображения;
- регулярного применения упражнений на графическое выделение существенных признаков предметов и явлений;
- обеспечения возможности для обучающегося получить адресную консультацию по электронной почте по мере необходимости.

Для адаптации к восприятию лицами с ОВЗ и инвалидами с нарушениями зрения справочного, учебного, просветительского материала, предусмотренного образовательной программой по выбранному направлению подготовки, обеспечиваются следующие условия:

- ведется адаптация официального сайта в сети Интернет с учетом особых потребностей инвалидов по зрению, обеспечивается наличие крупношрифтовой справочной информации о расписании учебных занятий;
- педагогический работник, его собеседник (при необходимости), присутствующие на занятии, представляются обучающимся, при этом каждый раз называется тот, к кому педагогический работник обращается;
- действия, жесты, перемещения педагогического работника коротко и ясно комментируются;
- печатная информация предоставляется крупным шрифтом (от 18 пунктов), тотально озвучивается;
- обеспечивается необходимый уровень освещенности помещений;
- предоставляется возможность использовать компьютеры во время занятий и право записи объяснений на диктофон (по желанию обучающихся).

Форма проведения текущей и промежуточной аттестации для обучающихся с ОВЗ и инвалидов определяется педагогическим работником в соответствии с учебным планом. При необходимости обучающемуся с ОВЗ, инвалиду с учетом их индивидуальных психофизических особенностей дается возможность пройти промежуточную аттестацию устно, письменно на бумаге, письменно на компьютере, в форме тестирования и т.п., либо предоставляется дополнительное время для подготовки ответа.

8. Методические рекомендации для преподавателей по организации

воспитательной работы с обучающимися.

Методическое обеспечение процесса воспитания обучающихся выступает одним из определяющих факторов высокого качества образования. Преподаватель вуза, демонстрируя высокий профессионализм, эрудицию, четкую гражданскую позицию, самодисциплину, творческий подход в решении профессиональных задач, в ходе образовательного процесса способствует формированию гармоничной личности.

При реализации дисциплины преподаватель может использовать следующие методы воспитательной работы:

- методы формирования сознания личности (беседа, диспут, внушение, инструктаж, контроль, объяснение, пример, самоконтроль, рассказ, совет, убеждение и др.);

- методы организации деятельности и формирования опыта поведения (задание, общественное мнение, педагогическое требование, поручение, приучение, создание воспитывающих ситуаций, тренинг, упражнение, и др.);

- методы мотивации деятельности и поведения (одобрение, поощрение социальной активности, порицание, создание ситуаций успеха, создание ситуаций для эмоционально-нравственных переживаний, соревнование и др.)

При реализации дисциплины преподаватель должен учитывать следующие направления воспитательной деятельности:

Гражданское и патриотическое воспитание:

- формирование у обучающихся целостного мировоззрения, российской идентичности, уважения к своей семье, обществу, государству, принятым в семье и обществе духовно-нравственным и социокультурным ценностям, к национальному, культурному и историческому наследию, формирование стремления к его сохранению и развитию;

- формирование у обучающихся активной гражданской позиции, основанной на традиционных культурных, духовных и нравственных ценностях российского общества, для повышения способности ответственно реализовывать свои конституционные права и обязанности;

- развитие правовой и политической культуры обучающихся, расширение конструктивного участия в принятии решений, затрагивающих их права и интересы, в том числе в различных формах самоорганизации, самоуправления, общественно-значимой деятельности;

- формирование мотивов, нравственных и смысловых установок личности, позволяющих противостоять экстремизму, ксенофобии, дискриминации по социальным, религиозным, расовым, национальным признакам, межэтнической и межконфессиональной нетерпимости, другим негативным социальным явлениям.

Духовно-нравственное воспитание:

- воспитание чувства достоинства, чести и честности, совестливости, уважения к родителям, учителям, людям старшего поколения;

- формирование принципов коллективизма и солидарности, духа милосердия и сострадания, привычки заботиться о людях, находящихся в

трудной жизненной ситуации;

- формирование солидарности и чувства социальной ответственности по отношению к людям с ограниченными возможностями здоровья, преодоление психологических барьеров по отношению к людям с ограниченными возможностями;

- формирование эмоционально насыщенного и духовно возвышенного отношения к миру, способности и умения передавать другим свой эстетический опыт.

Культурно-просветительское воспитание:

- формирование эстетической картины мира;

- формирование уважения к культурным ценностям родного города, края, страны;

- повышение познавательной активности обучающихся.

Научно-образовательное воспитание:

- формирование у обучающихся научного мировоззрения;

- формирование умения получать знания;

- формирование навыков анализа и синтеза информации, в том числе в профессиональной области.

Вносимые изменения и утверждения на новый учебный год

№ П/П	№ раздела внесения изменений	Дата внесения изменений	Содержание изменений	«Согласовано» Зав. каф. реализующей дисциплину	«Согласовано» председатель УМК института (факультета), в состав которого входит выпускающая
1	2	3	4	5	6
1					
2					
3					

*Приложение к рабочей
программе дисциплины*



**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
Федеральное государственное бюджетное образовательное
учреждение высшего образования
«КАЗАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭНЕРГЕТИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»
(ФГБОУ ВО «КГЭУ»)**

**ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ
по дисциплине**

Б1.В.01.02 Основы мехатроники и робототехники

(Наименование дисциплины в соответствии с учебным планом)

Направление подготовки

15.03.06 Мехатроника и робототехника

(Код и наименование направления подготовки)

Квалификация

Бакалавр

(Бакалавр / Магистр)

г. Казань, 2023

Опрос по разделу				5	0-4						
Раздел 3. «Приводы мехатронных устройств, промышленных роботов и вспомогательного оборудования»	ТК3					13	0-12			13-25	13-25
Письменный опрос						4	0-4				
Защита практической работы						4	0-4				
Опрос по разделу						5	0-4				
Раздел 4. «Принципы и системы управления мехатронных и робототехнических устройств»	ТК4							13	0-12	13-25	13-25
Письменный опрос								4	0-4		
Защита практической работы								4	0-4		
Опрос по разделу								5	0-4		
Промежуточная аттестация (экзамен)	ОМ										0-45
Задание промежуточной аттестации											0-15
В письменной форме по билетам											0-30

2. Оценочные материалы текущего контроля и промежуточной аттестации

Шкала оценки результатов обучения по дисциплине:

Код компетенции	Код индикатора компетенции	Запланированные результаты обучения по дисциплине	Уровень сформированности индикатора компетенции			
			Высокий	Средний	Ниже среднего	Низкий
			от 85 до 100	от 70 до 84	от 55 до 69	от 0 до 54
			Шкала оценивания			
			отлично	хорошо	удовлетворительно	неудовлетворительно
			зачтено			не зачтено
ПК-1	ПК-1.1 Участвует в проведении эксперимента в соответствии с установленными требованиями	знать:				
		методы проведения эксперимента в соответствии с установленными полномочиями;	демонстрирует знание методов проведения эксперимента	демонстрирует знание методов проведения эксперимента	демонстрирует знание методов проведения эксперимента	не может продемонстрировать знание методов проведения эксперимента

	ыми полномочиями. Проводит наблюдения и измерения, составляет их описания и формулирует выводы	методы наблюдения и измерения	ента в соответствии с установленными полномочиями; методов наблюдения и измерения	ента в соответствии с установленными полномочиями; методов наблюдения и измерения, допуская небольшие неточности	ента в соответствии с установленными полномочиями; методов наблюдения и измерения, допуская ошибки	эксперимента в соответствии с установленными полномочиями; методов наблюдения и измерения
	уметь:					
	проводить эксперимент в соответствии с установленным и полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы	умеет проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы	умеет проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы, допуская небольшие неточности	умеет проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы, допуская небольшие неточности	умеет проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы, допуская ошибки	не способен проводить эксперимент в соответствии с установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы
	владеть:					
навыком проведения эксперимента в соответствии с установленным и полномочиями;	владеет навыком проведения эксперимента в соответствии с	владеет навыком проведения эксперимента в соответствии с	владеет навыком проведения эксперимента в соответствии с	владеет навыком проведения эксперимента в соответствии с	не может проводить эксперимент в соответствии с	

		навыком проведения наблюдения и измерения, составления их описания и формулировки выводов	вiii с установленными полномочиями; навыком проведения наблюдения и измерения, составления их описания и формулировки выводов	вiii с установленными полномочиями; навыком проведения наблюдения и измерения, составления их описания и формулировки выводов, допуская небольшие неточности	вiii с установленными полномочиями; навыком проведения наблюдения и измерения, составления их описания и формулировки выводов, допуская ошибки	установленными полномочиями; проводить наблюдения и измерения, составлять их описания и формулировать выводы
ПК-2	ПК-2.1 Понимает и оформляет чертежи механических узлов мехатронных систем	знать:				
		методы чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем	демонстрирует знание методов чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем	демонстрирует знание методов чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем, допуская небольшие неточности	демонстрирует знание методов чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем, допуская ошибки	не может продемонстрировать знание методов чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем
		уметь:				
		читать и оформлять чертежи механических узлов мехатронных систем	умеет читать и оформлять чертежи механических узлов мехатронных систем	умеет читать и оформлять чертежи механических узлов мехатронных систем	умеет читать и оформлять чертежи механических узлов мехатронных систем	не способен читать и оформлять чертежи механических узлов

			систем	систем, допуская небольшие неточности	систем, допуская ошибки	мехатронных систем
		владеть:				
		навыком чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем	владеет навыком чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем	владеет навыком чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем, допуская небольшие неточности	владеет навыком чтения и оформления чертежей механических узлов мехатронных систем, допуская ошибки	не может читать и оформлять чертежи механических узлов мехатронных систем

Оценка **«отлично»** выставляется за выполнение за верно выполненные задания практических занятий и письменных опросов; глубокое понимание основ мехатроники и робототехники; демонстрацию навыков решения типовых и системных задач, связанных с профессиональной деятельностью; полные и содержательные ответы на вопросы экзаменационного билета.

Оценка **«хорошо»** выставляется за большинство верно выполненных заданий практических занятий и письменных опросов; хорошее владение методами анализа и расчета мехатронных и робототехнических систем; достаточно полные и содержательные ответы на вопросы экзаменационного билета.

Оценка **«удовлетворительно»** выставляется при 60% верно выполненных заданий практических занятий и письменных опросов; среднее понимание основ мехатроники и робототехники; посредственные способности применения методов анализа и расчета мехатронных систем; посредственные ответы на вопросы экзаменационного билета.

Оценка **«неудовлетворительно»** выставляется за слабое и неполное выполнение заданий практических занятий и тестов; отсутствие понимания основ мехатроники и робототехники; неспособность применять методы анализа и расчета мехатронных систем; отсутствие ответов на вопросы экзаменационного билета.

3. Перечень оценочных средств

Краткая характеристика оценочных средств, используемых при текущем контроле успеваемости и промежуточной аттестации обучающегося по дисциплине:

Наименование оценочного средства	Краткая характеристика оценочного средства	Описание оценочного средства
Конспектирование учебного материала	Краткое текстовое представление переработанной информации	Перечень разделов
Практическое задание (ПЗ)	Средство оценки умения применять полученные теоретические знания в практической ситуации. Задание направлено на оценивание компетенций по дисциплине, содержит четкую инструкцию по выполнению или алгоритм действий	Комплект задач и заданий
Опрос по разделам (темам)	Знание основных понятий темы/раздела/дисциплины	Перечень определений основных понятий темы/дисциплины

4. Перечень контрольных заданий или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений и навыков, характеризующих этапы формирования компетенций в процессе освоения дисциплины

Для текущего контроля ТК1:

Проверяемая компетенция: ПК-1, ПК-2

1. Необходимость создания роботов
2. Основные классификационные признаки роботов.
3. Основные понятия: промышленный робот, манипулятор, гибкая производственная система.
4. Факторы, обеспечивающие эффективность применения гибкой производственной системы
5. Понятия: гибкий производственный модуль, участок, линия. Отличия между ними
6. Подсистемы гибкой производственной системы.
7. Классификация роботов по системе управления.
8. Основные классы роботов
9. Типы дистанционных копирующих систем
10. Особенности диалогового управления

Для текущего контроля ТК2:

Проверяемая компетенция: ПК-2

1. Типы захватных устройств
2. Основные кинематические схемы манипуляторов.
3. Прямая и обратная задачи кинематики манипулятора
4. Принципы унификации роботов
5. Агрегатно-модульное построение роботов
6. Общая характеристика манипуляторов.
7. Порядок расчета мощности двигателей приводов робота
8. Центрирующее устройство. Элементный состав
9. Ориентирующие и переносные степени подвижности
10. Зона обслуживания и коэффициент сервиса манипулятора

Для текущего контроля ТК3:

Проверяемая компетенция: ПК-1, ПК-2

1. Признаки классификации информационных устройств роботов
2. Назначение локационных систем осязания
3. Тактильные системы.
4. Назначение технического зрения роботов.
5. Определение системы технического зрения.
6. Назначение силомоментных систем осязания
7. Принцип действия ультразвуковых локационных систем
8. Основные типы систем дистанционного управления манипуляторами.
9. Принцип полуавтоматического управления
10. Понятие супервизорного дистанционного управления роботами

Для текущего контроля ТК4:

Проверяемая компетенция: ПК-1, ПК-2

1. Функции систем циклового и контурного управления
2. Особенности систем управления с обратной связью
3. Определение систем циклового, позиционного и контурного управления роботами.
4. Классификация систем программного управления.
5. Методы программирования и обучения робота
6. Особенность программного управления роботами
7. Недостатки жесткого программного управления
8. Какие уровни языков программирования роботов
9. Адаптивные системы управления
10. Роль дополнительных информационных средств в адаптивной системе управления.
11. Уровни адаптации робототехнических систем

Для промежуточной аттестации (экзамен):

Экзамен является итоговой формой оценки знаний студентов, приобретенных в результате изучения дисциплины «Основы мехатроники и робототехники».

Экзамен проводится в письменной форме с дальнейшим собеседованием. Студент выбирает билет, содержащий 2 вопроса из базового и продвинутого уровня, задания высокого уровня задаются дополнительно. Билеты формируются преподавателем перед зачетно-экзаменационной сессией.

Экзаменационные вопросы

1. Основные предпосылки развития мехатроники и робототехники. Области применения мехатронных и робототехнических систем. 2. Понятие мехатроники, как новой области науки и техники. Основные преимущества мехатронных устройств и систем. 3. Основные составляющие мехатронной

системы. Их взаимосвязь и особенность взаимодействия. 4. Сущность мехатронного подхода в проектировании МС. 5. Структура и состав САР. Ее функциональная схема. 6. Виды САР: по отклонению и возмущению, комбинированные САР. Привести примеры. 7. Качественные показатели САР (на примере переходных процессов): точность, колебательность, быстродействие. 8. Назначение регулятора. Их виды и особенности. 9. Структура датчика. 10. Понятие датчика и измерительного преобразователя. 11. Основные элементы и их условное обозначение гидропривода: насосы и гидромоторы; предохранительные и обратные клапаны, элементы «ИЛИ»; гидрозамки, фильтры, гидропневмоаккумуляторы; гидрораспределители. 12. Принципиальная схема гидропривода с дроссельным регулированием. 13. Принципиальная схема гидропривода с объемным регулированием. 14. Понятие степени подвижности, класса механизма, его маневренности. 15. Передаточные механизмы. Механизмы для преобразования вращательного движения в поступательное; зависимость f . 16. Понятие робота и манипулятора. 17. Классификация роботов по видам систем координат. 18. Виды систем управления роботами. 19. Электромеханическое реле: назначение, обозначение, основные характеристики. 20. Виды автоматизации: автоматический контроль, сигнализация, защита, управление. 21. Понятия АСУ, САР и САУ. 22. Погрешности САР. Методы суммирования погрешностей. 23. Классификация датчиков и информационных устройств: параметрические и генераторные, аналоговые и дискретные. 24. Датчики перемещения. 25. Датчики усилия. 26. Датчики скорости (расхода). 27. Импульсные датчики. 28. Потенциометрический датчик: назначение, схема, основные характеристики. 29. Индуктивные датчики перемещения: виды, схемы, основные характеристики. 30. Тензометрические датчики: схемы, основные характеристики. 31. Электропривод мехатронной системы: состав, принципы работы. 32. Виды электрических двигателей для мехатронных систем: преимущества и недостатки, основные характеристики. 33. Автоматизированные электрические приводы, виды управления электроприводами. 34. Понятие гидравлической системы. Преимущества и недостатки гидравлического и пневматического приводов перед электроприводом. 35. Виды рычажных механизмов. Понятие кривошипа, шатуна, кулисы, коромысла. 36. Гидроприводы с дросселем на входе, выходе и в параллели. 37. Математическое описание простейшего кривошипно-ползунного механизма. 38. Понятие редуктора. Их виды. Передаточное число редуктора. 39. Приведение масс, моментов инерции, крутящих моментов и скоростей через передаточное число редуктора (механизма). 40. Понятие прямой и обратной задачи кинематики. Привести примеры. 41. Кинематическая погрешность манипуляционной системы.