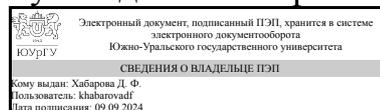


УТВЕРЖДАЮ:
Руководитель направления



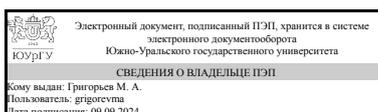
Д. Ф. Хабарова

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины 1.Ф.02 Практикум по виду профессиональной деятельности (Статические и динамические расчеты роботехнических комплексов) для направления 15.03.02 Технологические машины и оборудование уровень Бакалавриат форма обучения очная кафедра-разработчик Электропривод, мехатроника и электромеханика

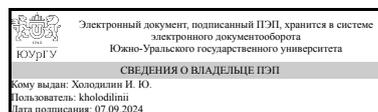
Рабочая программа составлена в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 15.03.02 Технологические машины и оборудование, утверждённым приказом Минобрнауки от 09.08.2021 № 728

Зав.кафедрой разработчика,
д.техн.н., проф.



М. А. Григорьев

Разработчик программы,
доцент



И. Ю. Холодилин

1. Цели и задачи дисциплины

Целью дисциплины является изучение принципов проектирования роботов и робототехнических систем. В рамках дисциплины у студентов формируются базовые знания основных понятий и методов решения задач механики роботов.

Краткое содержание дисциплины

В курсе вводятся основные понятия и классификаций робототехнических систем, изучаются методы решения прямых и обратных задач кинематики и динамики робота манипулятора с последовательной кинематикой. Рассматриваются принципы построения робототехнических комплексов (РТК).

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

Планируемые результаты освоения ОП ВО (компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине
ПК-1 Способен вести работы в сфере автоматизированного проектирования технологического оборудования с использованием современных CAD систем	Имеет практический опыт: работы в сфере автоматизированного проектирования оборудования робототехнических комплексов

3. Место дисциплины в структуре ОП ВО

Перечень предшествующих дисциплин, видов работ учебного плана	Перечень последующих дисциплин, видов работ
1.О.15 Компьютерная графика, 1.Ф.01 Практикум по виду профессиональной деятельности (Основы гидравлики)	1.Ф.03 Практикум по виду профессиональной деятельности (Электрооборудование промышленных предприятий и установок)

Требования к «входным» знаниям, умениям, навыкам студента, необходимым при освоении данной дисциплины и приобретенным в результате освоения предшествующих дисциплин:

Дисциплина	Требования
1.Ф.01 Практикум по виду профессиональной деятельности (Основы гидравлики)	Знает: Умеет: Имеет практический опыт: работы в сфере автоматизированного проектирования гидравлического оборудования
1.О.15 Компьютерная графика	Знает: Основы представления графической информации в электронном виде, виды и принципы использования современных систем автоматизированного проектирования Умеет: Пользоваться программными средствами для построения чертежей деталей и 3D моделей, создавать компьютерные модели изделий машиностроения в соответствии с исходными данными и требованиями к работе технологической машины Имеет практический опыт: Подготовки и оформления графической документации с помощью программных средств, разработки компьютерных моделей

машиностроительных изделий и узлов технологических машин с использованием современных CAD систем

4. Объём и виды учебной работы

Общая трудоёмкость дисциплины составляет 3 з.е., 108 ч., 54,5 ч. контактной работы

Вид учебной работы	Всего часов	Распределение по семестрам в часах	
		Номер семестра	
		4	
Общая трудоёмкость дисциплины	108	108	
<i>Аудиторные занятия:</i>	48	48	
Лекции (Л)	0	0	
Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ)	48	48	
Лабораторные работы (ЛР)	0	0	
<i>Самостоятельная работа (СРС)</i>	53,5	53,5	
Подготовка к контрольным работам	10	10	
Подготовка к диф. зачету	23,5	23,5	
Подготовка отчётов по практическим занятиям	20	20	
Консультации и промежуточная аттестация	6,5	6,5	
Вид контроля (зачет, диф.зачет, экзамен)	-	диф.зачет	

5. Содержание дисциплины

№ раздела	Наименование разделов дисциплины	Объем аудиторных занятий по видам в часах			
		Всего	Л	ПЗ	ЛР
1	Основные понятия и классификация робототехнических систем	2	0	2	0
2	Основы кинематики и динамики роботов с последовательной кинематикой	34	0	34	0
3	Робототехнические комплексы (РТК)	12	0	12	0

5.1. Лекции

Не предусмотрены

5.2. Практические занятия, семинары

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание практического занятия, семинара	Кол-во часов
1	1	Разработка кинематической схемы робота манипулятора с последовательной кинематикой.	2
2	2	Преобразование координат в манипуляционных системах	2
3,4	2	Уравнение движения точечной массы.	4

5,6,7	2	Принцип Д'Аламбера и уравнение Эйлера-Лагранжа	6
8,9,10	2	Решение прямой и обратной задачи кинематики робота манипулятора с последовательной кинематикой	6
11	2	Контрольная работа №1	2
12,13,14	2	Вычисление энергии движения робота	6
15,16,17	2	Прямая и обратная задача динамики роботов.	6
18	2	Контрольная работа №2	2
19,20,21	3	Планирование траектории схвата манипулятора.	6
22,23,24	3	Определение абсолютных скоростей точек звеньев	6

5.3. Лабораторные работы

Не предусмотрены

5.4. Самостоятельная работа студента

Выполнение СРС			
Подвид СРС	Список литературы (с указанием разделов, глав, страниц) / ссылка на ресурс	Семестр	Кол-во часов
Подготовка к контрольным работам	Бурдаков, С. Ф. Проектирование манипуляторов промышленных роботов и роботизированных комплексов - глава 1, 2, 3, Зенкевич, С. Л. Управление роботами: Основы управления манипуляционными роботами - глава 1, 2, Юревич, Е. И. Устройство промышленных роботов - глава 4, 5	4	10
Подготовка к диф. зачету	Бурдаков, С. Ф. Проектирование манипуляторов промышленных роботов и роботизированных комплексов - глава 1, 2, 3, 6, 7 Зенкевич, С. Л. Управление роботами: Основы управления манипуляционными роботами - глава 1, 2, 3, 4, 6	4	23,5
Подготовка отчётов по практическим занятиям	Бурдаков, С. Ф. Проектирование манипуляторов промышленных роботов и роботизированных комплексов - глава 1, 2, 3 Зенкевич, С. Л. Управление роботами: Основы управления манипуляционными роботами - глава 1, 2, 3	4	20

6. Фонд оценочных средств для проведения текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации

Контроль качества освоения образовательной программы осуществляется в соответствии с Положением о балльно-рейтинговой системе оценивания результатов учебной деятельности обучающихся.

6.1. Контрольные мероприятия (КМ)

№ КМ	Се-местр	Вид контроля	Название контрольного мероприятия	Вес	Макс. балл	Порядок начисления баллов	Учитывается в ПА
1	4	Текущий контроль	Контрольная работа №1	0,1	5	представлено верное решение части 1- 2 балл, представлено верное решение части 2 - 3 балла	дифференцированный зачет
2	4	Текущий контроль	Контрольная работа №2	0,1	5	представлено верное решение части 1- 2 балл, представлено верное решение части 2 - 3 балла	дифференцированный зачет
3	4	Текущий контроль	Практическая работа №1	0,2	5	работа полностью соответствует заданию и предоставлена в срок - 5 балл	дифференцированный зачет
4	4	Текущий контроль	Практическая работа №2	0,2	5	отчёт по практической работе предоставлен в срок и полностью соответствует заданию - 1 балл, представлен верный ход решения - 3 балла, вычисления произведены верно - 1 балл.	дифференцированный зачет
5	4	Текущий контроль	Практическая работа №3	0,2	5	отчёт по практической работе предоставлен в срок и полностью соответствует заданию - 1 балл, представлен верный ход решения - 3 балла, вычисления произведены верно - 1 балл.	дифференцированный зачет
6	4	Текущий контроль	Практическая работа №4	0,2	5	отчёт по практической работе предоставлен в срок и полностью соответствует заданию - 5 баллов	дифференцированный зачет
8	4	Промежуточная аттестация	Диф. зачет	-	3	студент грамотно, полно и развёрнуто ответил на вопрос (задаётся 3 вопроса) - 1 балл	дифференцированный зачет

6.2. Процедура проведения, критерии оценивания

Вид промежуточной аттестации	Процедура проведения	Критерии оценивания
дифференцированный зачет	Итоговый контроль осуществляется по окончании изучения всех учебных модулей. По результатам успеваемости в рамках балльно-рейтинговой системы в случае достижения студентом итогового рейтинга 85% и более оценка "отлично" за экзамен может быть выставлена без прохождения итогового контроля. Итоговый контроль проводится в форме экзамена. Студенту задается 3 вопроса, предполагающие развернутый письменный ответ. Время, отведенное на экзамен - 90 минут.	В соответствии с пп. 2.5, 2.6 Положения

6.3. Паспорт фонда оценочных средств

Компетенции	Результаты обучения	№ КМ						
		1	2	3	4	5	6	8
ПК-1	Имеет практический опыт: работы в сфере автоматизированного проектирования оборудования роботехнических комплексов	+	+	+	+	+	+	+

Типовые контрольные задания по каждому мероприятию находятся в приложениях.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

Печатная учебно-методическая документация

а) основная литература:

- Потапов А. Н. Математическая система MATLAB : учеб. пособие для самостоят. работы . Ч. 1 / А. Н. Потапов, Е. М. Уфимцев ; Юж.-Урал. гос. ун-т, Каф. Строительная механика ; ЮУрГУ. - Челябинск : Издательство ЮУрГУ, 2009. - 73, [2] с. : ил.. URL: http://www.lib.susu.ac.ru/ftd?base=SUSU_METHOD&key=000396559

б) дополнительная литература:

Не предусмотрена

в) отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке:

Не предусмотрены

г) методические указания для студентов по освоению дисциплины:

- Методическое пособие для курсовой работы по дисциплине "Механика и динамика манипуляторов"

из них: учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студента:

- Методическое пособие для курсовой работы по дисциплине "Механика и динамика манипуляторов"

Электронная учебно-методическая документация

Нет

Перечень используемого программного обеспечения:

- Microsoft-Office(бессрочно)

Перечень используемых профессиональных баз данных и информационных справочных систем:

Нет

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Вид занятий	№ ауд.	Основное оборудование, стенды, макеты, компьютерная техника, предустановленное программное обеспечение, используемое для различных видов занятий
Лекции	810 (3б)	Мультимедийное оборудование: проектор, интерактивная доска.

Практические занятия и семинары	810 (36)	Мультимедийное оборудование: проектор, интерактивная доска.
---------------------------------	-------------	---