

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Алтайский государственный технический университет им. И.И. Ползунова»

СОГЛАСОВАНО

Декан ЭФ
Полищук

В.И.

Рабочая программа дисциплины

Код и наименование дисциплины: Б1.В.19 «Робототехника»

Код и наименование направления подготовки (специальности): 13.03.02
Электроэнергетика и электротехника

Направленность (профиль, специализация): Электропривод и автоматика

Статус дисциплины: часть, формируемая участниками образовательных
отношений

Форма обучения: очная

Статус	Должность	И.О. Фамилия
Разработал	доцент	А.Б. Дорош
	старший преподаватель	К.Е. Дедаев
Согласовал	Зав. кафедрой «ЭиАЭП»	Т.М. Халина
	руководитель направленности (профиля) программы	Т.М. Халина

г. Барнаул

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

Компетенция	Содержание компетенции	Индикатор	Содержание индикатора
ПК-2	Способен осуществлять ведение режимов технологического электрооборудования работы	ПК-2.1	Осуществляет подготовку и выполняет расчёт параметров режимов работы объектов профессиональной деятельности
		ПК-2.2	Способен использовать автоматизированные системы на объектах электроэнергетики
		ПК-2.3	Выбирает схемы и алгоритмы работы электротехнических устройств
ПК-9	Способен использовать технические средства для измерения и контроля основных параметров технологического процесса	ПК-9.1	Применяет методы и технические средства измерений для испытаний и диагностики объектов профессиональной деятельности

2. Место дисциплины в структуре образовательной программы

Дисциплины (практики), предшествующие изучению дисциплины, результаты освоения которых необходимы для освоения данной дисциплины.	Введение в электротехнику, Основы автоматического управления, Системы автоматизированного управления электроприводами, Техническая механика, Элементы систем автоматики
Дисциплины (практики), для которых результаты освоения данной дисциплины будут необходимы, как входные знания, умения и владения для их изучения.	Электрооборудование металлорежущих станков с ЧПУ, Электрооборудование промышленно-технологических линий

3. Объем дисциплины в зачетных единицах с указанием количества академических часов, выделенных на контактную работу обучающегося с преподавателем (по видам учебных занятий) и на самостоятельную работу обучающегося

Общий объем дисциплины в з.е. /час: 3 / 108

Форма промежуточной аттестации: Зачет

Форма обучения	Виды занятий, их трудоемкость (час.)				Объем контактной работы обучающегося с преподавателем (час)
	Лекции	Лабораторные работы	Практические занятия	Самостоятельная работа	
очная	16	0	16	76	43

4. Содержание дисциплины, структурированное по темам (разделам) с указанием отведенного на них количества академических часов и видов учебных занятий

Форма обучения: очная

Семестр: 7

Лекционные занятия (16ч.)

- 1. 1. Введение в робототехнику. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.) [2,3,5]**
 - 1.1. История развития робототехники.
 - 1.2. Эволюция понятия робот.
 - 1.3. Законы робототехники.
 - 1.4. Классификации роботов.
 - 1.5. Современные технологии в робототехнике.
- 2. 2. Теоретические основы робототехники. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.) [2,4,5]**
 - 1.1. Основы робототехники, базирующиеся на механике, электронике и информатике.
 - 1.2. Понятие информации.
 - 1.3. Понятие энергии.
 - 1.4. Понятие системы.
 - 1.5. Понятие информационной модели.
 - 1.6. Понятие алгоритма.
- 3. 3. Физические основы робототехники. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.) [2,3,4]**
 - 3.1. Механика. Простые механизмы и их применение. Передаточные механизмы. Разновидности ременных и зубчатых передач. Червячная передача и ее свойства.
 - 3.2. Электричество. Двигатели постоянного тока. Шаговые двигатели.
 - 3.3. Преобразование электрической энергии в механическую.
 - 3.4. Электроника в робототехнике.
 - 3.5. Выбор оборудования для обеспечения режимов работы.
- 4. 4. Информация, информационные процессы в моделировании. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.) [2,3,4]**
 - 4.1. Мир – как источник информации. Восприятие информации человеком и роботом.
 - 4.2. Системный подход в моделировании.
 - 4.3. Информационные модели и системы.
 - 4.4. Классификация информационных моделей.
 - 4.5. Моделирование как метод познания. Формализация.
 - 4.6. Системный подход к проектированию и разработке информационных технологий в робототехнике.
- 5. 5. Основы конструирования. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.) [3,5,6]**
 - 5.1. Конструкция. Основные свойства конструкции при ее построении.
 - 5.2. Базовые конструкторы в образовательной робототехнике. Названия и назначение деталей.
 - 5.3. Типовые соединения деталей.
 - 5.4. Базовые конструкции.
 - 5.5. Технические средства для измерения и контроля основных параметров.
- 6. 6. Мобильные роботы. От простого к сложному. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.) [2,3,4]**
 - 6.1. Микрокомпьютеры используемые в робототехнике.
 - 6.2. Описание и назначение датчиков.
 - 6.3. Особенности работы сервоприводов.
 - 6.4. Автономное программирование.
 - 6.5. Демонстрация мобильного робота с использованием базовых датчиков.

7. 7. Алгоритмизация. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.)[3,4,5,6] 7.1. Графический язык программирования и реализация в нем основных алгоритмических конструкций: линейный алгоритм, ветвление, цикл с постусловием, цикл с предусловием и цикл со счетчиком. 7.2. Разработка и тестирование алгоритмов. 7.3. Описание блоков автономного алгоритма. 7.4. Алгоритмы и исполнители.

8. 8. Программирование мобильных роботов. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.)[3,4,5] 8.1. Понятие программы. 8.2. Обзор современных систем программирования мобильных роботов. 8.3. Классификация программного обеспечения. 8.4. Интерфейс и особенности программирования. 8.5. Интерфейс и особенности программирования. 8.6. Интерфейс и особенности программирования.

Практические занятия (16ч.)

1. Решение прикладных задач. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (8ч.)[1,2,4,5] Алгоритм движения по кругу, вперед – назад, по квадрату и «восьмеркой». Запуск и отладка программы. Мобильный робот с автономным управлением. Изменение передаточного отношения. Трибот. Маятник Капицы. Использование простых механизмов в робототехнике. Решение прикладных задач с помощью датчиков базового набора конструктора. Использование датчиков мобильного робота для анализа условий окружающей среды. Освещенность. Цвет. Расстояние. Касание. Способы вывода данных. Цветовая дифференциация. Особенности реализации цветовой дифференциации в робототехнике. Робот сортировщик. Вариативное использование датчиков для решения задачи прохождения лабиринта. Реализация задач движения по линии в различных программных средах (черная линия, цветная линия, инверсная линия, прерывающаяся линия).

2. Физические основы робототехники. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (4ч.)[1,2,4,5] Механические передачи. Двигатели постоянного тока. Пошаговые двигатели.

3. Программирование мобильных роботов {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.)[1,2,3,4] Интерфейс и особенности программирования в различных средах.

4. Решение прикладных задач. {с элементами электронного обучения и дистанционных образовательных технологий} (2ч.)[1,2,3,4] Алгоритм движения по кругу, вперед – назад, по квадрату и «восьмеркой». Запуск и отладка программы. Мобильный робот с автономным управлением. Изменение передаточного отношения. Трибот. Маятник Капицы. Использование простых механизмов в робототехнике. Решение прикладных задач с помощью датчиков базового набора конструктора. Использование датчиков мобильного робота для анализа условий окружающей среды. Освещенность. Цвет. Расстояние. Касание. Технические средства для

измерения и контроля основных параметров. Способы вывода данных. Цветовая дифференциация. Особенности реализации цветовой дифференциации в робототехнике. Робот сортировщик. Вариативное использование датчиков для решения задачи прохождения лабиринта. Реализация задач движения по линии в различных программных средах (черная линия, цветная линия, инверсная линия, прерывающаяся линия).

Самостоятельная работа (76ч.)

1. Работа 1 Самостоятельное изучение отдельных вопросов по темам дисциплины(26ч.)[2,3,4,5,6,7,8] Разделы или вопросы тем, подлежащие самостоятельному изучению, задаются преподавателем на лекционных занятиях по мере изучения тем дисциплины.

Работа проводится систематически в течение всего семестра в соответствии с указаниями преподавателя и Памяткой обучающемуся. По изучаемым вопросам обучающиеся ведут индивидуальные конспекты и представляют их преподавателю к очередному текущему контролю успеваемости

2. Работа 2 Подготовка к проведению практических работ(30ч.)[1,2,3,5,6] Работа включает в себя повторение изученного материала к моменту проведения очередной практической работе и контрольной работе в рамках проведения текущего контроля успеваемости

3. Работа 3 Подготовка к зачету, сдача зачета(20ч.)[1,2,3,4,5,6,7,8] Подготовку к зачету обучающиеся ведут заранее с использованием собственных конспектов лекций по дисциплине, рекомендованной литературы, рабочих записей и отчетов по лабораторным работам.

5. Перечень учебно-методического обеспечения самостоятельной работы обучающихся по дисциплине

Для каждого обучающегося обеспечен индивидуальный неограниченный доступ к электронной информационно-образовательной среде АлтГТУ:

1. Дорош А.Б. "Робототехника" /Дорош А.Б., Дедяев К.Е.// Алт. гос. техн. ун-т им. И.И. Ползунова.-Барнаул: Изд-во АлтГТУ, 2021.- 5 с.
Прямая ссылка:
http://elib.altstu.ru/eum/download/eaep/Dorosh_Robotech_mu.pdf

6. Перечень учебной литературы

6.1. Основная литература

2. Образовательная робототехника : учебно-методический комплекс дисциплины / составители А. С. Соболевский, Э. Ф. Шарипова. –

Челябинск : Челябинский государственный педагогический университет, 2014. – 32 с. – Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. – URL: <https://www.iprbookshop.ru/31915.html> (дата обращения: 28.04.2023). – Режим доступа: для авторизир. пользователей

3. Системы автоматического управления, мехатроники и робототехники : монография / С. В. Каменский, Г. А. Французова, Г. П. Чикильдин [и др.] ; под редакцией Г. А. Французовой. – Новосибирск : Новосибирский государственный технический университет, 2017. – 211 с. – ISBN 978-5-7782-3136-8. – Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. – URL: <https://www.iprbookshop.ru/91524.html> (дата обращения: 28.04.2023). – Режим доступа: для авторизир. пользователей

4. Основы робототехники : учебное пособие / В. С. Глухов, А. А. Дикой, Р. А. Галустов, И. В. Дикая. – Армавир : Армавирский государственный педагогический университет, 2019. – 308 с. – Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. – URL: <https://www.iprbookshop.ru/82448.html> (дата обращения: 28.04.2023). – Режим доступа: для авторизир. пользователей

6.2. Дополнительная литература

5. Кулаков, Д. Б. Роботы и робототехника: лабораторный практикум : учебное пособие / Д. Б. Кулаков, Б. Б. Кулаков. – Москва : Российский университет дружбы народов, 2018. – 124 с. – ISBN 978-5-209-07506-6. – Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. – URL: <https://www.iprbookshop.ru/91065.html> (дата обращения: 28.04.2023). – Режим доступа: для авторизир. пользователей

6. Рязанов, С. И. Автоматизация производственных процессов в машиностроении (робототехника, робототехнические комплексы) : учебное пособие к выполнению практических занятий / С. И. Рязанов, Ю. В. Псигин, Н. И. Веткасов. – Ульяновск : Ульяновский государственный технический университет, 2018. – 163 с. – ISBN 978-5-9795-1820-6. – Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. – URL: <https://www.iprbookshop.ru/106083.html> (дата обращения: 28.04.2023). – Режим доступа: для авторизир. пользователей

7. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения дисциплины

7. Российская государственная библиотека, <http://www.rsl.ru/ru>

8. Электронная библиотека образовательных ресурсов Алтайского государственного технического университета им. И.И.Ползунова, <http://elib.altstu.ru/elib/main.htm>

8. Фонд оценочных материалов для проведения текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации

Содержание промежуточной аттестации раскрывается в комплекте контролирующих материалов, предназначенных для проверки соответствия уровня подготовки по дисциплине требованиям ФГОС, которые хранятся на кафедре-разработчике РПД в печатном виде и в ЭИОС.

9. Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине, включая перечень программного обеспечения и информационных справочных систем

Для успешного освоения дисциплины используются ресурсы электронной информационно-образовательной среды, образовательные интернет-порталы, глобальная компьютерная сеть Интернет. В процессе изучения дисциплины происходит интерактивное взаимодействие обучающегося с преподавателем через личный кабинет студента.

№пп	Используемое программное обеспечение
1	Acrobat Reader
1	LibreOffice
2	Chrome
2	Windows
3	Microsoft Office
3	Антивирус Kaspersky
4	OpenOffice
5	Skype

№пп	Используемые профессиональные базы данных и информационные справочные системы
1	База данных Росреестра – сведения о ЕГРН (единый государственный реестр недвижимости) (https://rosreestr.ru/)
2	Национальная электронная библиотека (НЭБ) – свободный доступ читателей к фондам российских библиотек. Содержит коллекции оцифрованных документов (как открытого доступа, так и ограниченных авторским правом), а также каталог изданий, хранящихся в библиотеках России. (http://нэб.рф/)
3	Единая база ГОСТов Российской Федерации (http://gostexpert.ru/)

10. Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине

Наименование специальных помещений и помещений для самостоятельной работы
учебные аудитории для проведения учебных занятий
помещения для самостоятельной работы

Материально-техническое обеспечение и организация образовательного процесса по дисциплине для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья осуществляется в соответствии с «Положением об обучении инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья».

