

МИНОБРНАУКИ РОССИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«БЕЛГОРОДСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
ТЕХНОЛОГИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ им. В. Г. ШУХОВА»
(БГТУ им. В. Г. Шухова)




И. В. Ярмоленко
« 20 » _____ 20 21 г.

УТВЕРЖДАЮ

Директор института ЭИТУС


А. В. Белоусов
« 20 » _____ 20 21 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины (модуля)

Системы автоматизированного проектирования

Направление подготовки (специальность):

15.04.04 Автоматизация технологических процессов и производств

Направленность программы (профиль, специализация):

Автоматизация технологических процессов и производств (промышленность)

Квалификация:

магистр

Форма обучения

очная

Институт Магистратуры

Кафедра Технической кибернетики

Рабочая программа составлена на основании требований:

- Федерального государственного образовательного стандарта высшего образования 15.04.04 Автоматизация технологических процессов и производств (уровень магистратуры), утвержденного приказом Министерства науки и высшего образования Российской Федерации № 1452 от 25 ноября 2020 г.
- учебного плана, утвержденного ученым советом БГТУ им. В. Г. Шухова в 20 21 году.

Составитель (составители):

канд. техн. наук, доцент
(ученая степень и звание)


(подпись)

Д. А. Бушуев
(инициалы, фамилия)

Рабочая программа обсуждена на заседании кафедры

« 14 » 05 20 21 г., протокол № 9

Заведующий кафедрой:

д-р техн. наук, проф.
(ученая степень и звание)


(подпись)

В. Г. Рубанов
(инициалы, фамилия)

Рабочая программа согласована с выпускающей(ими) кафедрой(ами)

Технической кибернетики

(наименование кафедры/кафедр)

Заведующий кафедрой:

д-р техн. наук, проф.
(ученая степень и звание)


(подпись)

В. Г. Рубанов
(инициалы, фамилия)

« 14 » 05 20 21 г.

Рабочая программа одобрена методической комиссией института

« 20 » 05 20 21 г., протокол № 9

Председатель:

канд. техн. наук, доц.
(ученая степень и звание)


(подпись)

А. Н. Семернин
(инициалы, фамилия)

1. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Категория (группа) компетенций	Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Наименование показателя оценивания результата обучения по дисциплине
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-12. Способен разрабатывать и оптимизировать алгоритмы и современные цифровые системы автоматизированного проектирования технологических процессов, создавать программы изготовления деталей и узлов различной сложности на станках с числовым программным управлением, проектировать алгоритмы функционирования гибких производственных систем	ОПК-12.1. Разрабатывает и оптимизирует алгоритмы и современные цифровые системы автоматизированного проектирования технологических процессов	<p>В результате освоения дисциплины обучающийся должен</p> <p>Знать: о современных тенденциях развития методов, средств и систем автоматизированного проектирования; классификацию систем автоматизированного проектирования (САПР), взаимосвязь САПР и систем технологического проектирования; технологии объектно-ориентированного анализа и проектирования, назначение и характеристики, используемых в процессе проектирования современных систем инженерного анализа;</p> <p>Уметь: разрабатывать виртуальные прототипы механических систем и проводить совместное моделирование систем автоматики и механических систем в рамках выполнения инженерного анализа при помощи САПР; использовать методы автоматизированного проектирования при документировании автоматизированных систем</p> <p>Владеть: методами автоматизированного проектирования, кинематического и динамического анализа сложных технических систем с использованием компьютерных средств инженерного анализа, практическими навыками работы с САПР для решения задачи проектирования технических и технологических систем в целом или отдельных узлов и агрегатов.</p>

Категория (группа) компетенций	Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Наименование показателя оценивания результата обучения по дисциплине
		ОПК-12.2. Создает программы изготовления деталей и узлов различной сложности на станках с числовым программным управлением	Знать: назначение и характеристики используемых в процессе проектирования современных систем CAD/CAE/CAM Уметь: использовать современные CAD/CAE/CAM системы при проектировании и изготовлении деталей и узлов Владеть: навыками работы с современным программным обеспечением систем автоматизированного проектирования для решения задач проектирования и изготовления деталей и узлов различной сложности на станках с ЧПУ

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

1. Компетенция ОПК-12. Способен разрабатывать и оптимизировать алгоритмы и современные цифровые системы автоматизированного проектирования технологических процессов, создавать программы изготовления деталей и узлов различной сложности на станках с числовым программным управлением, проектировать алгоритмы функционирования гибких производственных систем

Данная компетенция формируется следующими дисциплинами.

Стадия	Наименования дисциплины
1	Динамика цифровых систем управления
2	Алгоритмизация технологических процессов
3	Системы автоматизированного проектирования

3. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоемкость дисциплины составляет 5 зач. единиц, 180 часов.

Форма промежуточной аттестации экзамен.

Вид учебной работы	Всего часов	Семестр № 2
Общая трудоемкость дисциплины, час	180	180
Контактная работа (аудиторные занятия), в том числе:	72	72
лекции	17	17
лабораторные	51	51
практические	0	0
групповые консультации в период теоретического обучения и промежуточной аттестации	4	4
Самостоятельная работа студентов, включая индивидуальные и групповые консультации, в том числе:	108	108
курсовой проект		
курсовая работа	0	0
расчетно-графическое задание	0	0
индивидуальное домашнее задание	0	0
самостоятельная работа на подготовку к аудиторным занятиям (лекции, практические занятия, лабораторные занятия)	72	72
экзамен	36	36

4. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

4.1. Наименование тем, их содержание и объем

Курс 1 Семестр 2

№ п/п	Наименование раздела (краткое содержание)	Объем на тематический раздел по видам учебной нагрузки, час			
		Лекции	Практические	Лабораторные	Самостоятельная работа
1. Основы систем автоматизированного проектирования					
	Назначение, структура, классификация и функции системной среды САПР. Современные тенденции развития методов, средств и систем автоматизированного проектирования. Виды обеспечения САПР и место САПР в интегрированных системах. Взаимосвязь САПР и систем технологического проектирования. Технологии объектно-ориентированного анализа и проектирования, назначение и характеристики, используемых в процессе проектирования современных систем инженерного анализа	2			6
2. Современное программное обеспечение САПР					
	CAD/CAE/CAM системы. Технологии интеграции CAD и CAE. Математические основы. Основы проектирования технических объектов с использованием САПР.	6			6
3. Методы кинематического, конечно-элементного и динамического анализа сложных технических систем с использованием средств автоматизированного проектирования.					
	Разработка модели технического объекта в САПР. Подготовка 3D модели деталей и узлов в CAD системе и определение характеристик. Импорт модели в среду для кинематического и динамического анализа на основе CAE системы. Устранение избыточности, задание зависимостей и ограничений. Определение динамических характеристик. Создание приводов и анализ линейной динамики. Добавление нелинейных эффектов, гибких звеньев в механических звеньях и сравнение результатов с линейными моделями. Совместное моделирование механических объектов с системами управления. Исследование конечно-элементных моделей. Подготовка модели к изготовлению с помощью технологий CAM	5		20	46
4. Применение САПР для проектирования технических и технологических систем в целом или отдельных узлов и агрегатов					
	Изучение САПР категории CADD (Computer Aided Design and Drafting). Назначение и возможности. Создание принципиальных схем. Создание проекта, назначение каталожных данных. Создание кабелей и проводов, перекрестных ссылок, отчетов, собственных	4		28	36

№ п/п	Наименование раздела (краткое содержание)	Объем на тематический раздел по видам учебной нагрузки, час			
		Лекции	Практические	Лабораторные	Самостоятельная работа
	УГО, работа со свойствами проекта. Создание монтажной панели.				
	ВСЕГО	17		51	108

4.2. Содержание практических (семинарских) занятий

Не предусмотрено учебным планом.

4.3. Содержание лабораторных занятий

№ п/п	№ раздела дисциплины (в соответствии с п.4.1)	Тема лабораторного занятия	Колич. часов	Самостоятельная работа на подготовку к аудиторным занятиям
<i>семестр №2</i>				
1.	4	Формирование технической документации по проекту автоматизации в САПР	28	36
2.	2	Оптимизация нагрузок в кривошипно-ползунном механизме в составе помольно-смесительного агрегата с автоматической балансировкой	6	9
3.	3	Создание и исследование параметрической модели платформы гексапода	6	9
4.	3	Разработка моделей узлов манипулятора в CAD\CAE системах	5	9
5.	3	Создание и исследование конечно-элементной модели для весоизмерительной установки	6	9
ИТОГО:			51	72

4.4. Содержание курсового проекта/работы

Не предусмотрено учебным планом.

4.5. Содержание расчетно-графического задания, индивидуальных домашних заданий

В процессе выполнения расчетно-графического задания осуществляется контактная работа обучающегося с преподавателем. Консультации проводятся в аудиториях и/или посредством электронной информационно-образовательной среды университета.

5. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ, ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ

5.1. Реализация компетенций

1. Компетенция ОПК-12. Способен разрабатывать и оптимизировать алгоритмы и современные цифровые системы автоматизированного проектирования технологических процессов, создавать программы изготовления деталей и узлов различной сложности на станках с числовым программным управлением, проектировать алгоритмы функционирования гибких производственных систем

Наименование индикатора достижения компетенции	Используемые средства оценивания
ОПК-12.1. Разрабатывает и оптимизирует алгоритмы и современные цифровые системы автоматизированного проектирования технологических процессов	Защита лабораторных работ, экзамен
ОПК-12.2. Создает программы изготовления деталей и узлов различной сложности на станках с числовым программным управлением	Защита лабораторных работ

5.2. Типовые контрольные задания для промежуточной аттестации

5.2.1. Перечень типовых вопросов и заданий для экзамена

1. Собрать механическую модель манипулятора с тремя степенями свободы
2. Получить нагрузочные характеристики приводов механических систем
3. Построить модель аксиального кривошипно-ползунного механизма
4. Построить модель механизма пантографа
5. Реализовать модель неуравновешенного ротора на упругих опорах
6. Реализовать линейный актуатор с электроприводом
7. Решить задачу статики в теоретической механике при помощи системы инженерного анализа MSC.Adams. Верифицировать ее с теоретическими расчетами
8. Решить задачу кинематики\динамики в теоретической механике при помощи системы инженерного анализа MSC.Adams. Верифицировать ее с теоретическими расчетами
9. Запрограммировать движение модели манипулятора в соответствии с заданным законом изменения положения рабочего органа
10. Построить принципиальную и монтажную схему реверсивного дистанционного пуска 3-х фазного асинхронного двигателя
11. Построить монтажную схему шкафа управления
12. Назначение, структура, классификация и функции системной среды САПР.
13. Современные тенденции развития методов, средств и систем автоматизированного проектирования.
14. Виды обеспечения САПР и место САПР в интегрированных системах.
15. Взаимосвязь САПР и систем технологического проектирования.
16. Технологии объектно-ориентированного анализа и проектирования.
17. Назначение и характеристики, используемых в процессе проектирования современных систем инженерного анализа.

18. Современное программное обеспечение САПР. CAD/CAE/CAM системы. Технологии интеграции CAD и CAE. Математические основы.
19. Основы проектирования технических объектов с использованием САПР.

5.2.2. Перечень контрольных материалов для защиты курсового проекта / курсовой работы

Выполнение курсовых проектов и курсовых работ не предусмотрено учебным планом дисциплины.

5.3. Типовые контрольные задания (материалы) для текущего контроля в семестре

В лабораторном практикуме по дисциплине представлен перечень работ, обозначены цель и задачи, необходимые теоретические и методические указания к работе, перечень контрольных вопросов.

Защита лабораторных работ возможна после проверки правильности выполнения задания, оформления отчета. Защита проводится в форме собеседования преподавателя со студентом по теме работы. Примерный перечень контрольных вопросов для защиты лабораторных работ представлен в таблице.

№	Тема лабораторной работы	Контрольные вопросы
1	Формирование технической документации по проекту автоматизации в САПР	<ol style="list-style-type: none"> 1. Опишите общий алгоритм разработки проектной документации в системе Autodesk Autocad Electrical Professional 2. Из каких документов состоит проектная документация по автоматизации? 3. Сформулируйте два подхода к решению задачи выбора характеристик технических средств. 4. Какие существуют способы формирования табличных документов? В чем их отличия? 5. Зачем нужны провода и кабели в Autocad Electrical? Как они создаются? 6. Зачем создается собственное УГО? 7. Какие существуют атрибуты компонентов? 8. Как создать собственное УГО? Опишите последовательность действий 9. Какая принята в Autocad Electrical структура имени файла для УГО? 10. Как и для чего назначаются каталожные данные? 11. Что такое многозвенные цепи? 12. Какие этапы жизненного цикла продукции позволяет автоматизировать Autodesk Autocad Electrical Professional? 13. Как изменить тип семейства при размещении компонента? 14. Как добавить новый цвет в таблицу БД кабелей? 15. Реализуйте участок схемы 16. Как создается монтажная панель? 17. Для чего предназначен редактор клемм, и как с ним работать? 18. Когда необходимо создавать клеммы вручную? 19. Как создать нулевую шину из клемм?

2	<p>Оптимизация нагрузок в кривошипно-ползунном механизме в составе помольно-смесительного агрегата с автоматической балансировкой</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Место технологии виртуального прототипирования в жизненном цикле производства продукции 2. Каков общий алгоритм разработки виртуального прототипа механических систем? 3. Зачем нужны системы автоматической балансировки? 4. Какие процессы вы моделировали и зачем? 5. Опишите общую последовательность действий при осуществлении моделирования 6. Как вы решали задачу оптимизации? 7. Какой вид математической модели вы получили? 8. Как проводится верификация виртуальных прототипов? 9. Какие системы виды автоматических систем могут быть использованы для автоматической балансировки? 10. Как работает помольно-смесительный агрегат с автоматической балансировкой?
3	<p>Создание и исследование параметрической модели платформы гексапода</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Сколько степеней подвижности имеет гексапод? 2. Где используются гексаподы? 3. Что такое параметрическая модель и в чем ее достоинства? 4. Какие существуют задачи оптимизации гексапода? 5. Что такое функция LOC_RELATIVE_TO? 6. Какие задачи динамики решались в лабораторной работе? 7. Задайте модель гексапода с другим расположением приводов
4	<p>Разработка моделей узлов манипулятора в CAD\CAE системах</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Опишите последовательность создания модели робота в среде MSC Adams 2. Приведите последовательность построения модели робота с применением Autodesk Inventor 3. Постройте 3D-модель многозвенного манипулятора в одной из сред моделирования 4. Постройте 3D-модель мобильного робота в одной из сред моделирования <p>1. В чем отличие CAD и CAE систем?</p>
5	<p>Создание и исследование конечно-элементной модели для весоизмерительной установки</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Для чего используется построение картины НДС? 2. Как по картине НДС определить место оптимального крепления тензорезисторов для получения наибольшей чувствительности разрабатываемого тензодатчика балочного типа? 3. Какие мостовые схемы соединения тензорезисторов вы знаете? 4. Какая мостовая схема позволяет достичь наибольшей чувствительности? 5. Какие существуют способы компенсации температурной погрешности при использовании мостовых схем? 6. Что такое балка равного сопротивления? 7. Какой тип тензодатчика используется в лабораторных весах? 8. Какой принцип измерения сопротивления заложен в модуле ввода сигналов с тензодатчика ОВЕН МВ110? 9. Что такое модуль упругости и какая его связь с модулем Юнга? 10. Какое напряжение выбрано для питания тензодатчиков

	и почему? 11. Что такое метод конечных элементов и для чего он используется? 12. Какой тип конечных элементов используется в лабораторной работе? 13. Охарактеризуйте систему MSC Nastran? В каких отраслях используется? Какие задачи решает? 14. Для чего используется MSC Patran? 15. Нарисуйте вид КЭ TETRA и HEXA.
--	--

5.4. Описание критериев оценивания компетенций и шкалы оценивания

При промежуточной аттестации в форме экзамена используется следующая шкала оценивания: 2 – неудовлетворительно, 3 – удовлетворительно, 4 – хорошо, 5 – отлично.

Критериями оценивания достижений показателей являются:

Наименование показателя оценивания результата обучения по дисциплине	Критерий оценивания
Знания	Знание терминов, классификаций, основных принципов
	Объем освоенного материала
	Полнота ответов на вопросы
	Четкость изложения и интерпретации знаний
Умения	Умение использовать современные САД/САЕ системы при проектировании и изготовлении деталей и узлов
	Умение разрабатывать детализированные виртуальные прототипы сложных механических систем и проводить совместное моделирование систем автоматизации и механических систем в рамках выполнения инженерного анализа при помощи САПР
	Использовать методы автоматизированного проектирования при документировании автоматизированных систем
Навыки	Владеть методами автоматизированного проектирования, кинематического и динамического анализа сложных технических систем с использованием компьютерных систем инженерного анализа
	Владеть навыками работы с САПР для решения задач проектирования технических и технологических систем в целом или отдельных узлов и агрегатов

Оценка преподавателем выставляется интегрально с учётом всех показателей и критериев оценивания.

Оценка сформированности компетенций по показателю Знания.

Критерий	Уровень освоения и оценка			
	2	3	4	5
Знание терминов, классификаций, основных принципов	Не знает терминов классификаций, основных принципов	Знает термины классификации, основные принципы, но допускает неточности	Знает термины классификации, основные принципы	Знает термины классификации, основные принципы, может корректно сфор-

		формулировок		мулировать их самостоятельно
Объем освоенного материала	Не знает значительной части материала дисциплины	Знает только основной материал дисциплины, не усвоил его деталей	Знает материал дисциплины в достаточном объеме	Обладает твердым и полным знанием материала дисциплины, владеет дополнительными знаниями
Полнота ответов на вопросы	Не дает ответы на большинство вопросов	Дает неполные ответы на все вопросы	Дает ответы на вопросы, но не все – полные	Дает полные, развернутые ответы на поставленные вопросы
Четкость изложения и интерпретации знаний	Излагает знания без логической последовательности	Излагает знания с нарушениями в логической последовательности	Излагает знания без нарушений в логической последовательности	Излагает знания в логической последовательности, самостоятельно их интерпретируя и анализируя
	Не иллюстрирует изложение поясняющими схемами, рисунками и примерами	Выполняет поясняющие схемы и рисунки небрежно и с ошибками	Выполняет поясняющие рисунки и схемы корректно и понятно	Выполняет поясняющие рисунки и схемы точно и аккуратно, раскрывая полноту усвоенных знаний
	Неверно излагает и интерпретирует знания	Допускает неточности в изложении и интерпретации знаний	Грамотно и по существу излагает знания	Грамотно и точно излагает знания, делает самостоятельные выводы

Оценка сформированности компетенций по показателю Умения.

Критерий	Уровень освоения и оценка			
	2	3	4	5
Умение использовать современные CAD/CAE системы при проектировании и	Не умеет использовать современные CAD/CAE системы при проектировании	Умеет использовать только отдельные возможности современных CAD/CAE системы при проектировании	Умеет использовать базовые возможности современных CAD/CAE системы при проектировании	Умеет использовать некоторые продвинутые возможности современных CAD/CAE системы при проектировании
Умение разрабатывать детализированные виртуальные прототипы сложных механических систем и проводить	Не умеет разрабатывать детализированные виртуальные прототипы сложных механических систем и проводить совместное моделирование	Умеет разрабатывать виртуальные прототипы простейших механических систем	Умеет разрабатывать виртуальные прототипы простейших механических систем и проводить совместное моделирование	Умеет разрабатывать детализированные виртуальные прототипы сложных механических систем и проводить совместное моделирование систем

совместное моделирование систем автоматизации и механических систем в рамках выполнения инженерного анализа при помощи САПР	рование систем автоматизации и механических систем в рамках выполнения инженерного анализа при помощи САПР		типовых систем автоматизации и механических систем	автоматики и механических систем в рамках выполнения инженерного анализа при помощи САПР
Умение использовать методы автоматизированного проектирования при документировании автоматизированных систем	Не умеет использовать методы автоматизированного проектирования при документировании автоматизированных систем	Использует методы автоматизированного проектирования при документировании отдельных элементов автоматизированных систем	Использует методы автоматизированного проектирования при документировании простых автоматизированных систем	Использует методы автоматизированного проектирования при документировании элементарных автоматизированных систем

Оценка сформированности компетенций по показателю Навыки.

Критерий	Уровень освоения и оценка			
	2	3	4	5
Владение методами автоматизированного проектирования, кинематического и динамического анализа сложных технических систем с использованием компьютерных систем инженерного анализа	В принципе не понимает как использовать методы автоматизированного проектирования, кинематического и динамического анализа сложных технических систем с использованием компьютерных систем инженерного анализа	Имеет поверхностное представление о том как используется методы автоматизированного проектирования, кинематического и динамического анализа сложных технических систем с использованием компьютерных систем инженерного анализа	Владеет базовыми методами автоматизированного проектирования, кинематического и динамического анализа сложных технических систем с использованием компьютерных систем инженерного анализа	Владеет охватываемыми учебной программой методами автоматизированного проектирования, кинематического и динамического анализа сложных технических систем с использованием компьютерных систем инженерного анализа
Владение навыками работы с САПР для решения задач проектирования технических и технологических систем в	В принципе не понимает как использовать САПР для решения задач проектирования технических и технологических систем в целом или отдельных	Имеет поверхностное представление о том как используется САПР для решения задач проектирования технических и технологических систем в целом	Владеет навыками работы с САПР для решения несложных задач проектирования технических и технологических систем в целом или отдельных	Владеет навыками работы с САПР для решения задач проектирования технических и технологических систем в целом или отдельных узлов и агрегатов

Критерий	Уровень освоения и оценка			
	2	3	4	5
целом или отдельных узлов и агрегатов	узлов и агрегатов	или отдельных узлов и агрегатов	узлов и агрегатов	

6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ И УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ

6.1. Материально-техническое обеспечение

№	Наименование специальных помещений и помещений для самостоятельной работы	Оснащенность специальных помещений и помещений для самостоятельной работы
1	Лаборатория теории автоматического управления и моделирования средств управления УК 4, № 231	Специализированная мебель; мультимедийный проектор, экран, ноутбук; проектор с переносным экраном; 6 персональных компьютеров с доступом в сеть Интернет; стенд для исследования мобильных роботов, шкаф автоматизации лабораторной установки для изучения САР уровня
2	Читальный зал библиотеки для самостоятельной работы	Специализированная мебель; компьютерная техника, подключенная к сети «Интернет», имеющая доступ в электронную информационно-образовательную среду
3	Методический кабинет	Специализированная мебель; мультимедийный проектор, переносной экран, ноутбук

6.2. Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение

№	Перечень лицензионного программного обеспечения	Реквизиты подтверждающего документа
1	Microsoft Windows 10 Корпоративная	Соглашение Microsoft Open Value Subscription V6328633. Соглашение действительно с 02.10.2017 по 31.10.2023). Договор поставки ПО 0326100004117000038-0003147-01 от 06.10.2017
2	Microsoft Office Professional Plus 2016	Соглашение Microsoft Open Value Subscription V6328633. Соглашение действительно с 02.10.2017 по 31.10.2023
3	Kaspersky Endpoint Security «Стандартный Russian Edition»	Сублицензионный договор № 102 от 24.05.2018. Срок действия лицензии до 19.08.2020 Гражданско-правовой Договор (Контракт) № 27782 «Поставка продления права пользования (лицензии) Kaspersky Endpoint Security от 03.06.2020. Срок действия лицензии 19.08.2022г.
4	MathWorks	Лицензия №1145851 бессрочная
5	MSC Easy5, Patran, Nastran, Adams	Соглашение RE008959BST-1 от 26.11.2018 бессрочная

6.3. Перечень учебных изданий и учебно-методических материалов

1. Лукинов А. П. Проектирование мехатронных и робототехнических устройств / Лань. 2012. 608 с. (5 экз.)
2. Бушуев, Д.А. Лабораторный практикум по курсу «Системы автоматизированного проектирования»: учебное пособие [электронный ресурс] / Д.А. Бушуев. – Белгород: Изд-во БГТУ, 2018. – 97 с. – Режим доступа: <https://elib.bstu.ru/Book/LoadPdfReader/2018112016133775500000652581>
3. Булгаков А. Г. Автоматизация и роботизация строительства / Инфра-М. 2013. (1 экз.)
4. Лукинов А.П. Проектирование мехатронных и робототехнических устройств / Лань. 2012 [электронный ресурс]. URL: http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_cid=25&pl1_id=2765.
5. Климов А.С., Машнин Н.Е. Роботизированные технологические комплексы и автоматические линии в сварке / Лань. 2011 [электронный ресурс]. URL: http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_cid=25&pl1_id=1804.
6. Лукинов, А. П. Проектирование мехатронных и робототехнических устройств : учеб. пособие /. – СПб. : Лань, 2012. – 608 с. + 1 эл. опт. диск (CD-ROM)
7. Коровин, Б. Г. Системы программного управления промышленными установками и робототехническими комплексами : учеб. пособие для вузов / Б. Г. Коровин, Г. И. Прокофьев, Л. Н. Рассудов. – Л. : Энергоатомиздат. Ленингр. отд-ние, 1990. – 352 с.
8. Шипов Д.Н. «Начальные шаги работы с ADAMS/View. Обучающее руководство». – М.: MSC Software Corp, 2003. – 58 стр.
9. Козырев, Ю. Г. Применение промышленных роботов : учеб. пособие для студентов вузов / Ю. Г. Козырев. - М. : КНОРУС, 2011. - 488 с.
10. Сольнищев, Р. И. Автоматизация проектирования гибких производственных систем / Р. И. Сольнищев, А. Е. Кононюк, Ф. М. Кулаков. - М. : Машиностроение, 1990. - 415 с.
11. Технологические основы гибких производственных систем: Учеб. для машиностроит. спец. вузов/ В. А. Медведев, В. П. Вороненке, В. Н. Брюханов и др.; Под ред. Ю. М. Соломенцева.— 2-е изд., испр.— М.: Высш. шк., 2000.— 255с.

6.2. Перечень дополнительной литературы

1. Приемышев, А.В. Компьютерная графика в САПР. [Электронный ресурс] / А.В. Приемышев, В.Н. Крутов, В.А. Третьяк, О.А. Коршакова. – Электрон. дан. – СПб. : Лань, 2017. – 196 с. – Режим доступа: <http://e.lanbook.com/book/90060> – Загл. с экрана.
2. Приемышев, А.В. Компьютерная графика в САПР. [Электронный ресурс] / А.В. Приемышев, В.Н. Крутов, В.А. Третьяк, О.А. Коршакова. – Элек-

трон. дан. – СПб. : Лань, 2017. – 196 с. – Режим доступа: <http://e.lanbook.com/book/90060> – Загл. с экрана.

3. Семикопенко И. А. Механизация и роботизация строительства / Изд-во БГТУ им. В. Г. Шухова. 2009 (5 экз.).

4. Афонин, В. Л. Интеллектуальные робототехнические системы / Интернет-Университет Информационных Технологий (ИНТУИТ). 2016 [электронный ресурс]. URL: <http://www.iprbookshop.ru/22407>.

5. Каляев И.А., Лохин В.М., Макаров И.М., Манько С.В. Интеллектуальные роботы / Машиностроение. 2007. [электронный ресурс]. URL: http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_cid=25&pl1_id=769.

6. Сольнищев, Р. И. Автоматизация проектирования гибких производственных систем / Р. И. Сольнищев, А. Е. Кононюк, Ф. М. Кулаков. – М. : Машиностроение, 1990. – 415 с.

7. Иванов А.А. «MSC.Adams: Теория и элементы виртуального конструирования и моделирования». – М.: MSC Software Corp, 2003. – 97 с

8. Феоктистов М.Н. «Моделирование динамических эффектов управляемости автомобиля с использованием программных пакетов MSC.Adams и MSC.Nastran». – Нижний Новгород.: MSC Software Corp, 2004. – 40 с

9. Буров А.Г. «Совместное использование вычислительных пакетов MSC.Adams и MATLAB». – Санкт-Петербург.: MSC Software Corp, 2004. – 43 стр.

10. Георгиев А.Ф. «Моделирование динамических систем с помощью MSC.Adams и MSC.EASY5» – М.: MSC Software Corp, 2005. – 29 стр.

11. Козырев Ю.Г. Промышленные роботы. Справочник. Справочник. — 2-е изд., перераб. и доп. — М.: Машиностроение, 1988 г. — 392 с.

6.3. Перечень интернет ресурсов

1. <http://www.elibrary.ru/>- Научная электронная библиотека
2. <http://www.gpntb.ru/>- Государственная публичная научно-техническая библиотека России
3. <http://elibrary.bmstu.ru> – Библиотека МГТУ им. Н.Баумана
4. <http://www.viniti.ru> – Всероссийский институт научной информации по техническим наукам(ВИНИТИ)
5. <http://www.unilib.neva.ru/rus/>- Фундаментальная библиотека Санкт-Петербургского государственного политехнического университета
6. <http://elibrary.eltech.ru> – Библиотека Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета
7. <http://www.ntb.bstu.ru> и переход к системе NormaCS - Электронно-библиотечная система БГТУ им В.Г.Шухова
8. <http://scholar.google.com/> – научный Google, со всеми его гигантскими достоинствами и определенными маркетинговыми особенностями.

УТВЕРЖДЕНИЕ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ

Рабочая программа утверждена на 20____ / 20____ учебный год
без изменений.

Протокол № _____ заседания кафедры от «____» _____ 20____ г.

Заведующий кафедрой _____ В. Г. Рубанов
подпись ФИО

Директор института _____ И.В. Ярмоленко
подпись ФИО