

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

СОГЛАСОВАНО

Директор института заочного
образования

С.Е.Спесивцева

« 20 » мая 2021 г.

УТВЕРЖДАЮ

Директор института технологического
оборудования и машиностроения

С.С.Латышев

« 20 » мая 2021 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины

Роботы и робототехнические комплексы

направление подготовки:

15.03.05 Конструкторско-технологическое обеспечение
машиностроительных производств

Направленность образовательной программы:

Технология машиностроения

Квалификация

бакалавр

Форма обучения

Заочная


Институт: Технологического оборудования и машиностроения

Выпускающая кафедра: Технологии машиностроения

Белгород – 2021


Рабочая программа составлена на основании требований:

- Федерального государственного образовательного стандарта высшего образования 15.03.05 Конструкторско-технологическое обеспечение машиностроительных производств (уровень бакалавриата), утвержденного приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от «17» августа 2020 г. № 1044
- учебного плана, утвержденного ученым советом БГТУ им. В.Г. Шухова в 2021 году.

Составитель (составители): д.т.н., проф.  (Л.А.Рыбак)

Рабочая программа обсуждена на заседании кафедры

« 14 » мая 2021 г., протокол № 11/1

Заведующий кафедрой: д.т.н., профессор  (Т.А.Дююн)

Рабочая программа одобрена методической комиссией института

« 20 » МАЯ 2021 г., протокол № 6/1

Председатель: доцент  (В.Б.Герасименко)

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
Профессиональные компетенции	ПК-3. Способен разрабатывать технологические процессы изготовления деталей машиностроения низкой сложности.	ПК-3.8. Выбирает технологическое оборудование, необходимое для реализации разработанных технологических процессов изготовления деталей машиностроения низкой сложности.	<p>Знать: общие сведения о ПР и РТК; основы кинематики и конструирования манипуляторов (М) ПР и РТК; робототехнические комплексы в отраслях промышленности;</p> <p>Уметь: определять кинематическую структуру манипулятора ПР; рассчитывать параметры ПР в составе ГПМ: грузоподъемность, рабочую зону, погрешность позиционирования; выбирать и рассчитывать параметры электропривода для выполнения технологических операций ПР; использовать стандартные средства автоматизации проектирования при проектировании деталей и узлов машиностроительных конструкций;</p> <p>Владеть: навыками рационального выбора типа захватного устройства для выполнения заданных технологических операций; навыками рационального выбора типа электропривода, исходя из требуемой грузоподъемности и минимальных энергетических затрат; навыками рационального выбора способа получения детали с применением РТК.</p>

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

1. Компетенция ПК-3. Способен разрабатывать технологические процессы изготовления деталей машиностроения низкой сложности.

Данная компетенция формируется следующими дисциплинами.

Стадия	Наименования дисциплины
1	Технологическое оборудование
2	Процессы и операции формообразования
3	Режущий инструмент
4	Основы технологии машиностроения
5	Технологическая оснастка
6	Технология машиностроения
7	Аддитивные технологии в машиностроении
8	Основы надежности и диагностики технологических систем
9	Научно-исследовательская работа
10	Проектирование робототехнических систем
11	Производственная технологическая (проектно-технологическая) практика (4)
12	Производственная преддипломная практика (6)

3. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 зач. единиц, 108 часов.

Форма промежуточной аттестации зачет
(экзамен, дифференцированный зачет, зачет)

Вид учебной работы	Всего часов	Семестр № 7
Общая трудоемкость дисциплины, час	108	108
Контактная работа (аудиторные занятия), в т.ч.:	8	8
лекции	4	4
лабораторные	2	2
практические	2	2
групповые консультации в период теоретического обучения и промежуточной аттестации		
Самостоятельная работа студентов, включая индивидуальные и групповые консультации, в том числе:	100	100
Курсовой проект	-	-
Курсовая работа	-	-
Расчетно-графическое задание	-	-
Индивидуальное домашнее задание	9	9
Самостоятельная работа на подготовку к аудиторным занятиям (лекции, практические занятия, лабораторные занятия)	91	91
Экзамен	-	-

4. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

4.1 Наименование тем, их содержание и объем Курс 4 Семестр 7

№ п/п	Наименование раздела (краткое содержание)	Объем на тематический раздел по видам учебной нагрузки, час			
		Лекции	Практические занятия	Лабораторные занятия	Самостоятельная работа на подготовку к аудиторным занятиям
1. Устройство роботов					
	Состав, параметры и классификация роботов. Манипуляционные системы. Рабочие органы манипуляторов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.	1	2	1	30
2. Приводы роботов					
	Классификация приводов. Пневматические приводы. Гидравлические приводы. Электрические приводы. Микроприводы.	1			18
3. Математическое описание роботов					
	Математическое описание приводов. Математическое описание манипулятора с приводами.	1		1	25
4. Дискретное позиционное программное управление роботами					
	Особенности дискретного позиционного управления. Дискретное позиционное управление отдельным приводом.	1			18
	ВСЕГО	4	2	2	91

4.2. Содержание практических (семинарских) занятий

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Тема лабораторного занятия	К-во часов	Самостоятельная работа на подготовку к аудиторным занятиям
семестр № 7				
1	Устройство роботов	Исследование кинематики манипулятора промышленного робота. Прямая задача о положениях манипулятора	2	8
ИТОГО			2	8

4.3. Содержание лабораторных занятий

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Тема лабораторного занятия	К-во часов	Самостоятельная работа на подготовку к аудиторным занятиям
семестр № 7				
1	Устройство роботов	Составление кинематической структуры манипулятора промышленного робота	1	4
2	Математическое описание роботов	Изучение пневматической схемы и исследование динамических характеристик привода промышленного робота	1	6
ИТОГО:			2	10

4.4. Содержание курсового проекта/работы

Не предусмотрено учебным планом

4.5. Содержание расчетно-графического задания, индивидуальных домашних заданий

Индивидуальное домашнее задание (ИДЗ) выполняется в соответствии с учебным планом на 4 курсе, в 7 семестре. Объем самостоятельной работы студента – 9 часов.

Темой ИДЗ является «Расчет прямой задачи о положениях»

Целью работы является получение навыков проектирования и анализа работы ПР в составе роботизированного технологического комплекса. При этом решаются следующие задачи: прямая задача о положениях манипулятора; проектирование механизмов приводов для поворота или подъёма звеньев М, в том числе и захватных устройств. Приводы должны содержать: планетарные или волновые редукторы, устройства уравнивания и выбора зазора, шариковые и зубчато-ременные передачи, датчики положения звеньев. В качестве приводов рекомендуется использовать электромеханические приводы с электродвигателями постоянного тока или шаговыми двигателями, электрогидравлические приводы, пневмоприводы. Захватные устройства разнообразных типов: электро-, пневмо-, гидромеханические, вакуумные, электромагнитные и пр.

5. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ, ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ

5.1. Реализация компетенций

1 Компетенция ПК-3. Способен использовать современные информационные технологии, прикладные программные средства при решении задач профессиональной деятельности

Наименование индикатора достижения компетенции	Используемые средства оценивания
ПК-3.8. Выбирает технологическое оборудование, необходимое для реализации разработанных технологических процессов изготовления деталей машиностроения низкой сложности.	зачет, защита лабораторной работы, устный опрос, защита РГЗ

5.2. Типовые контрольные задания для промежуточной аттестации

Не предусмотрены учебным планом

5.2.1. Перечень контрольных вопросов (типовых заданий) для экзамена / дифференцированного зачета / зачета

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Содержание вопросов (типовых заданий)
2	Устройство роботов	Состав, параметры и классификация роботов. Манипуляционные системы. Рабочие органы манипуляторов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.
3	Приводы роботов	Классификация приводов. Пневматические приводы. Гидравлические приводы. Электрические приводы. Микроприводы.
4	Математическое описание роботов	Математическое описание приводов. Математическое описание манипулятора с приводами.
5	Дискретное позиционное программное управление роботами	Особенности дискретного позиционного управления. Дискретное позиционное управление отдельным приводом.

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

Не предусмотрено учебным планом

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

Не предусмотрены учебным планом

5.4. Описание критериев оценивания компетенций и шкалы оценивания

При промежуточной аттестации в форме зачета используется следующая шкала оценивания: зачтено, не зачтено.

Критериями оценивания достижений показателей являются:

Наименование показателя оценивания результата обучения по дисциплине	Критерий оценивания
Знания	Знать общие сведения о ПР и РТК; основы кинематики и конструирования манипуляторов (М) ПР и РТК; робототехнические комплексы в отраслях промышленности.
Умения	Уметь определять кинематическую структуру манипулятора ПР; рассчитывать параметры ПР в составе ГПМ: грузоподъемность, рабочую зону, погрешность позиционирования; выбирать и рассчитывать параметры электропривода для выполнения технологических операций ПР; использовать стандартные средства автоматизации проектирования при проектировании деталей и узлов машиностроительных конструкций.
Навыки	Владеть навыками рационального выбора типа захватного устройства для выполнения заданных технологических операций; навыками рационального выбора типа электропривода, исходя из требуемой грузоподъемности и минимальных энергетических затрат; навыками рационального выбора способа получения детали с применением РТК.

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

Оценка сформированности компетенций по показателю *Знания*.

Критерий	Уровень освоения и оценка	
	Зачтено	Не зачтено
Знание терминов, определений, понятий	Знает общие сведения о ПР и РТК	Не знает общие сведения о ПР и РТК
Знание основных закономерностей, соотношений, принципов	Знает основы кинематики и конструирования манипуляторов (М) ПР и РТК	Не знает основы кинематики и конструирования манипуляторов (М) ПР и РТК
Объем освоенного материала	Обладает твердым и полным знанием материала дисциплины, владеет дополнительными знаниями	Не знает значительной части материала дисциплины
Полнота ответов на вопросы	Дает полные, развернутые ответы на поставленные вопросы	Не дает ответы на большинство вопросов
Четкость изложения и интерпретации знаний	Излагает знания в логической последовательности, самостоятельно их интерпретируя и анализируя	Излагает знания без логической последовательности
	Выполняет поясняющие рисунки и схемы точно и аккуратно, раскрывая полноту усвоенных знаний	Не иллюстрирует изложение поясняющими схемами, рисунками и примерами
	Грамотно и точно излагает знания, делает самостоятельные выводы	Неверно излагает и интерпретирует знания

Оценка сформированности компетенций по показателю *Умения*

Критерий	Уровень освоения и оценка	
	Не зачтено	Зачтено
Уметь определять кинематическую структуру манипулятора ПР	Не умеет определять кинематическую структуру манипулятора ПР	Грамотно и безошибочно определяет кинематическую структуру манипулятора ПР
Умение рассчитывать параметры ПР в составе ГПМ: грузоподъемность, рабочую зону, погрешность позиционирования; выбирать и рассчитывать параметры электропривода для выполнения технологических операций ПР	Не умеет рассчитывать параметры ПР в составе ГПМ: грузоподъемность, рабочую зону, погрешность позиционирования; выбирать и рассчитывать параметры электропривода для выполнения технологических операций ПР	Умеет рассчитывать параметры ПР в составе ГПМ: грузоподъемность, рабочую зону, погрешность позиционирования; выбирать и рассчитывать параметры электропривода для выполнения технологических операций ПР
Умение использовать стандартные средства автоматизации проектирования при проектировании деталей и узлов машиностроительных конструкций	Не умеет использовать стандартные средства автоматизации проектирования при проектировании деталей и узлов машиностроительных конструкций	Не допускает ошибок при использовании стандартных средств автоматизации проектирования при проектировании деталей и узлов машиностроительных конструкций

Оценка сформированности компетенций по показателю *Навыки*

Критерий	Уровень освоения и оценка	
	Не зачтено	Зачтено
Владение навыками рационального выбора типа захватного устройства для выполнения заданных технологических операций	Не обладает навыками рационального выбора типа захватного устройства для выполнения заданных технологических операций	Владеет навыками рационального выбора типа захватного устройства для выполнения заданных технологических операций
Владеть навыками рационального выбора типа электропривода, исходя из требуемой грузоподъемности и минимальных энергетических затрат	Не владеет навыками выбора необходимых параметров управляющих устройств, определение устойчивости систем управления по алгебраическим и частотным графоаналитическим критериям	Владеет навыками выбора необходимых параметров управляющих устройств, определение устойчивости систем управления по алгебраическим и частотным графоаналитическим критериям
Владение навыками рационального выбора способа получения детали с применением РТК.	Не может рационально выбирать способ получения детали с применением РТК.	Самостоятельно выбирает способ получения детали с применением РТК.

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	Учебная аудитория УК4, №305.	Специализированная мебель. Мультимедийный проектор, переносной экран, ноутбук.
2	Специализированная лаборатория САПР для проведения практических занятий, выполнения РГЗ. УК№4, №313.	Специализированная мебель, персональные компьютеры, проектор.

6.2. Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение

№	Перечень лицензионного программного обеспечения.	Реквизиты подтверждающего документа
1	Windows 10 Pro	Подписка MicrosoftImaginePremiumid: 6f22ecb4-6882-420b-a39b-afba0ace820c. Срок действия до 01.05.2019.
2	MicrosoftOffice 2016	Соглашение №V6328633. Срок действия до 31.10.2020
3	Учебный комплект КОМПАС-3D V18	Лицензионное соглашение МЦ-19-00059 от 13.11. 2018

6.3. Перечень учебных изданий и учебно-методических материалов

1. Жуков Е.М., Бондаренко В.Н., Гринек А.В. роботы и робототехнические комплексы. Методические указания. - Белгород: Изд-во БГТУ, 2009. – 57 с.
2. Решение прямой задачи о положениях. Методические указания. - Белгород: Изд-во БГТУ, 2009. – 80 с.
3. Теоретические основы робототехники / А.И.Корендясев, Б.Л. Саламандра, Л.И.Тывес; М: Наука, Кн. 1. - 2006. - 383 с. - ISBN 5-02-034439-7.
4. Основы робототехники: учеб. пособие / В. Л. Конюх. - Ростов н/Д: Феникс, 2008. - 282 с. - (Высшее образование). - ISBN 978-5-222-12575-5.
5. Промышленные роботы. Кинематика, динамика, контроль и управление: монография / А. Г. Булгаков, В. А. Воробьев. - М.: СОЛОН-Пресс, 2012. - 488 с. - (Библиотека инженера). - ISBN 978-5-91359-013-8

6.4. Перечень интернет ресурсов, профессиональных баз данных, информационно-справочных систем

1. [http:// belfingroup.com](http://belfingroup.com)
2. [http:// fam-robotics.ru](http://fam-robotics.ru)