

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



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ПРАКТИКИ

Производственная преддипломная практика

Направление подготовки (специальность):

15.03.06 Мехатроника и робототехника

Направленность программы (профиль, специализация):

Мехатроника и робототехника

Квалификация:

бакалавр

Форма обучения

очная

Институт Энергетики, информационных технологий и управляющих систем

Кафедра Технической кибернетики

Программа практики составлена на основании требований:

- Федерального государственного образовательного стандарта высшего образования 15.03.06 Мехатроника и робототехника (уровень бакалавриата), утвержденного приказом Министерства науки и высшего образования Российской Федерации № 1046 от 17 августа 2020 г.
- учебного плана, утвержденного ученым советом БГТУ им. В. Г. Шухова в 20 21 году.

Составитель (составители):

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


(подпись)

И. А. Рыбин
(инициалы, фамилия)

Программа практики 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)

Программа практики 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.

Программа практики 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. ВИД ПРАКТИКИ

Вид практики производственная.

2. ТИП ПРАКТИКИ

Тип практики проектная практика.

3. ФОРМЫ ПРОВЕДЕНИЯ ПРАКТИКИ

Форма проведения практики дискретная.

4. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПРИ ПРОХОЖДЕНИИ ПРАКТИКИ

Категория (группа) компетенций	Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Наименование показателя оценивания результата обучения при прохождении практики
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-9. Способен внедрять и осваивать новое технологическое оборудование	ОПК-9.2. Обследует, осваивает и эксплуатирует новое технологическое оборудование	Знать: принципы действия и характеристики типовых узлов технологического оборудования Уметь: обследовать и эксплуатировать новое технологическое оборудование Владеть: навыками работы с новым технологическим оборудованием
	ОПК-10. Способен контролировать и обеспечивать производственную и экологическую безопасность на рабочих местах	ОПК-10.2. Проектирует роботизированные системы с учетом норм и правил производственной и экологической безопасности	Знать: нормы и правила производственной и экологической безопасности Уметь: учитывать вопросы экологии при проектировании и эксплуатации роботизированных систем Владеть: навыками проектирования роботизированных систем с учетом норм и правил производственной и экологической безопасности
Профессиональные компетенции	ПК-1. Способен выбирать способы роботизации	ПК-1.1. Использует способы и средства роботизации	Знать: способы и средства роботизации отдельных

Категория (группа) компетенций	Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Наименование показателя оценивания результата обучения при прохождении практики
	отдельных функций производственного процесса и оценивать их эффективность	отдельных функций технологических процессов или отдельных технологических переделов непрерывного и дискретного производств	<p>функций технологических процессов или отдельных технологических переделов непрерывного и дискретного производств, а также оценки их эффективности</p> <p>Уметь: выбирать составляющие робототехнических систем и комплексов, подбирать промышленных роботов для заданного производственного процесса и оценивать их эффективность работы</p> <p>Владеть: методами выбора способов роботизации отдельных функций роботизированного процесса</p>
	ПК-2. Способен разрабатывать управляющие устройства отдельных мехатронных модулей и робототехнических устройств манипуляционного и мобильного классов на базе стандартных комплектующих элементов автоматики и микроконтроллерной техники	ПК-2.1. Выполняет расчет и реализацию отдельных узлов мехатронных и робототехнических систем на базе стандартных комплектующих элементов автоматики и микропроцессорной техники	<p>Знать: характеристики и особенности применения стандартных комплектующих элементов автоматики мехатронных и робототехнических систем</p> <p>Уметь: рассчитывать параметры устройств управления и других элементов систем управления мехатронных и робототехнических систем</p> <p>Владеть: навыками реализации узлов мехатронных и робототехнических систем, а также экспериментальных макетов их управляющих, информационных и исполнительных модулей, построенных на базе стандартных комплектующих элементов</p>
	ПК-3. Способен разрабатывать и отлаживать программные средства, регламентирующие	ПК-3.1 Осуществляет вычислительные эксперименты с использованием математических	<p>Знать: аппаратные и программные подсистемы робототехнических систем, принципы отладки программ управления роботов при</p>

Категория (группа) компетенций	Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Наименование показателя оценивания результата обучения при прохождении практики
	функционирование роботов	пакетов программ	<p>помощи математических пакетов, основные среды разработки и языки программирования роботов, методики проведения научно-исследовательских экспериментов на действующих реальных объектах или их виртуальных прототипах</p> <p>Уметь: выбирать структуру разрабатываемого программного обеспечения и необходимые программные инструменты для реализации задач обработки информации и управления в ходе проектирования мехатронных и робототехнических систем, проводить вычислительные эксперименты с использованием стандартных программных пакетов при решении задач моделирования мехатронных и робототехнических систем и их элементов, разрабатывать и отлаживать программы, регламентирующие функционирование роботов при помощи математических пакетов</p> <p>Владеть: навыками проведения вычислительных экспериментов и обработки их результатов при помощи современного программного обеспечения.</p>

5. МЕСТО ПРАКТИКИ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

1. Компетенция ОПК-9. Способен внедрять и осваивать новое технологическое оборудование

Данная компетенция формируется следующими дисциплинами.

Стадия	Наименования дисциплины
1	Приводы мехатронных и робототехнических систем
2	Производственная преддипломная практика

2. Компетенция ОПК-10. Способен контролировать и обеспечивать производственную и экологическую безопасность на рабочих местах

Данная компетенция формируется следующими дисциплинами.

Стадия	Наименования дисциплины
1	Экология
2	Производственная преддипломная практика

3. Компетенция ПК-1. Способен выбирать способы роботизации отдельных функций производственного процесса и оценивать их эффективность

Данная компетенция формируется следующими дисциплинами.

Стадия	Наименования дисциплины
1	Научно-исследовательская работа
2	Манипуляционные робототехнические системы
3	Мобильные робототехнические комплексы
4	Производственная проектная практика

4. Компетенция ПК-2. Способен разрабатывать управляющие устройства отдельных мехатронных модулей и робототехнических устройств манипуляционного и мобильного классов на базе стандартных комплектующих элементов автоматики и микроконтроллерной техники

Данная компетенция формируется следующими дисциплинами.

Стадия	Наименования дисциплины
1	Проектирование робототехнических систем
2	Моделирование систем
3	Технология производства элементов и систем управления
4	Системы управления манипуляционными и мобильными роботами
5	Манипуляционные робототехнические системы
6	Мобильные робототехнические комплексы
7	Микроконтроллеры в робототехнических системах
8	Программирование микроконтроллеров
9	Производственная преддипломная практика

5. Компетенция ПК-3. Способен разрабатывать и отлаживать программные средства, регламентирующие функционирование роботов

Данная компетенция формируется следующими дисциплинами.

Стадия	Наименования дисциплины
1	Инженерное программное обеспечение
2	Программное обеспечение мехатронных и робототехнических систем
3	Численные методы и оптимизация
4	Вычислительная математика
5	Программирование микроконтроллеров
6	Микроконтроллеры в системах автоматизации

6. ОБЪЕМ ПРАКТИКИ

Общая трудоемкость практики составляет 9 зач. единиц, 324 часов.
 Общая продолжительность практики 8 недель.

7. СОДЕРЖАНИЕ ПРАКТИКИ

№ п/п	Разделы (этапы) практики	Виды работы на практике, включая самостоятельную работу студентов
1.	Организация практики (подготовительный этап)	Получение направления (договора) на проведение практики
		Прибытие на базовое предприятие, представление руководителю подразделения (руководителю практики от предприятия)
		Производственный инструктаж
		Ознакомление с распорядком рабочего дня и местом работы
2.	Ознакомительные работы	Ознакомление с основными функциями базового предприятия, структурного подразделения
		Изучение основных, вспомогательных и производных документов, необходимых для выполнения работ
		Анализ используемого или разрабатываемого на предприятии программного и аппаратного обеспечения мехатронных и роботизированных систем
3.	Производственный этап	Получение индивидуального задания
		Выполнение индивидуального задания
4.	Заключительный этап	Обработка и систематизация фактического и литературного материала
		Подготовка и оформление отчета о практике
		Получение отзыва от руководителя от предприятия
		Защита отчета

8. ФОРМЫ ОТЧЕТНОСТИ ПО ПРАКТИКЕ

Отчетность по практике включает: отчет по практике и дневник практики.

Перед выходом на практику студенты должны получить все необходимые документы (пропуска, индивидуальные задания, форму допуска и т. п.) и пройти обязательный инструктаж по технике безопасности.

С момента зачисления студентов в период практики в качестве практикантов на рабочие места на них распространяются правила охраны труда и правила внутреннего распорядка, действующие в организации, с которыми они должны быть ознакомлены в установленном порядке.

По окончании практики в течение первой недели проводится защита студентом результатов практики. По результатам защиты выставляется оценка.

При неудовлетворительной оценке итогов практики студент может быть направлен на дополнительный сбор информации или повторное прохождение практики. Отчеты руководителей практики от кафедры заслушиваются и утверждаются на заседании кафедры.

К отчетам обязательно должен прилагаться заверенный отзыв (характеристика) руководителя практики на студента-практиканта или на группу студентов.

Отчет по практике должен содержать краткие теоретические сведения об изученных программных продуктах, подробные результаты, полученные при выполнении задания по практике, а также список использованной литературы и Интернет-источников. Структура отчёта по практике следующая.

1. Титульный лист установленного образца.
2. Содержание отчета с указанием страниц.
3. Введение, где отражаются цели, задачи и направления работы.
4. Индивидуальное задание включает в себя развернутое рассмотрение и практическое применение всех вопросов, поставленных руководителем практики от кафедры.

5. Основная часть, которая должна отражать знания, приобретенные на практике и содержать следующие разделы:

- Анализ робототехнической системы. Описывается структура робототехнической системы, характеристика процесса функционирования, формируются основные требования и ограничения, выявление основных параметров, анализ используемого оборудования;

Описание структуры робототехнической системы, характеристика процесса функционирования, формирование основных требований и ограничений, выявление основных параметров, изучение оборудования.

- Получение математических моделей типовых элементов робототехнических систем.

- Разработка концепции системы управления робототехнической системой. Определение цели и задач управления робототехнической системой; составление и анализ организационной, функциональной, информационной, технической структур существующей системы управления; экспериментальные исследования основных каналов управления, оценка эффективности управления.

- Исследование системы управления. Формализация задач управления робототехнической системой, выработка рекомендаций управления по внесению изменений в организационную, функциональную, информационную, техническую структуры системы, разработка предварительных решений по организационному, информационному, техническому, программному и математическому обеспечению системы, формирование концепций построения системы и оценка их эффективности, сравнительный анализ концепций.

6. Заключение содержит основные выводы о решении всех поставленных задач и достижении цели практики.

7. Список литературы. При прохождении практики и при подготовке отчета необходимо использовать научно-теоретические источники (учебники, учебные пособия, Интернет-ресурсы и т. п.).

8. Приложение, где представляются объемные тексты программ, рисунки и графики.

Отчет по практике оформляется на листах формата А4. Отчет выполняется в соответствии с требованиями ЕСКД на техническую документацию. В отчет включаются необходимые иллюстрации, таблицы, схемы, графики. Работа выполняется машинописным способом с соблюдением полей: левое — 25 мм, правое — 15 мм, верхнее — 15 мм, нижнее — 15 мм. Шрифт — TimesNewRoman, кегль — 14, межстрочный интервал — 1,15. Общий объем отчета по практике — от 15 до 25 страниц.

Дневник практики должен включать:

- отметки о датах прохождения практики;
- индивидуальное задание;
- график прохождения практики;
- отзыв руководителя практики от организации;
- отзыв руководителя практики от кафедры.

9. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ПРАКТИКЕ

9.1. Реализация компетенций

1. Компетенция ОПК-9.2. Обследует, осваивает и эксплуатирует новое технологическое оборудование

Наименование индикатора достижения компетенции	Используемые средства оценивания
ОПК-9.2. Обследует, осваивает и эксплуатирует новое технологическое оборудование	дифференцированный зачет

2. Компетенция ОПК-10. Способен контролировать и обеспечивать производственную и экологическую безопасность на рабочих местах

Наименование индикатора достижения компетенции	Используемые средства оценивания
ОПК-10.2. Проектирует роботизированные системы с учетом норм и правил производственной и экологической безопасности	дифференцированный зачет

3. Компетенция ПК-1. Способен выбирать способы и средства управления техническими объектами различного назначения несложного типа

Наименование индикатора достижения компетенции	Используемые средства оценивания
ПК-1.1. Использует способы и средства роботизации отдельных функций технологических процессов или отдельных	дифференцированный зачет

технологических переделов непрерывного и дискретного производств	
--	--

4. Компетенция ПК-2. Способен организовывать и осуществлять расчет и реализацию систем автоматического управления несложными техническими объектами на базе серийных комплектующих элементов и микроконтроллерной техники

Наименование индикатора достижения компетенции	Используемые средства оценивания
ПК-2.1. Выполняет расчет и реализацию отдельных узлов мехатронных и робототехнических систем на базе стандартных комплектующих элементов автоматики и микропроцессор-ной техники	дифференцированный зачет

5. Компетенция ПК-3. Способен разрабатывать и отлаживать программное обеспечение, регламентирующее процесс функционирования систем автоматического управления несложными техническими объектами

Наименование индикатора достижения компетенции	Используемые средства оценивания
ПК-3.1 Осуществляет вычислительные эксперименты с использованием математических пакетов программ	дифференцированный зачет

9.2. Типовые контрольные задания для промежуточной аттестации

Перечень контрольных вопросов (типовых заданий) для дифференцированного зачета

- описание систем автоматического управления, функционирующих на предприятии;
- задачи, решаемые на предприятии с использованием роботизированных и мехатронных систем;
- актуальность темы выпускной квалификационной работы;
- обоснование необходимости разработки нового программного обеспечения для систем автоматического управления;
- технологии разработки инженерного программного обеспечения;
- инструментальные средства разработки программного обеспечения для роботов;
- методы идентификации параметров объекта управления;
- инженерные методы и методики выбора и расчета типовых элементов и устройств систем управления роботов;
- структуры и принципы функционирования систем автоматического управления;
- принципы действия и характеристики элементов систем управления;
- аппаратное и программное обеспечение систем автоматического управления;
- анализ показателей качества работы систем автоматического управления;
- основные алгоритмы и структуры данных, используемые при разработке

программного обеспечения мехатронных и роботизированных систем;
 — вопросы по выполнению индивидуального задания.

9.3. Описание критериев оценивания компетенций и шкалы оценивания

При промежуточной аттестации в форме дифференцированного зачета 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, определений, понятий
	Знание основных закономерностей, соотношений, принципов
	Объем освоенного материала
	Полнота ответов на вопросы
	Четкость изложения и интерпретации знаний
Умения	Умение решать стандартные профессиональные задачи, связанные с роботизацией
	Умение создавать программное обеспечение для систем управления несложными мехатронными и роботизированными системами
	Умение использовать теоретические знания для выбора методики решения профессиональных задач
	Умение проверять решение и анализировать результаты
Навыки	Владение навыками теоретического и экспериментального исследования объектов профессиональной деятельности
	Владение навыками проведения отладки программного и программно-аппаратного обеспечения систем управления роботом
	Владение навыками разработки моделей систем управления
	Качество выполнения исследований объектов профессиональной деятельности
	Самостоятельность выполнения исследований объектов профессиональной деятельности

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, определений, понятий	Не знает терминов и определений	Знает термины и определения, но допускает неточности формулировок	Знает термины и определения	Знает термины и определения, может корректно сформулировать их самостоятельно
Объем освоенного материала	Не знает значительной	Знает только основной материал	Знает материал дисциплины в	Обладает твердым и полным знанием

	части материала дисциплины	дисциплины, не усвоил его деталей	достаточном объеме	материала дисциплины, владеет дополнительным и 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 полностью 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 создавать программное обеспечение для систем управления несложными мехатронными и роботизированными системами	Не умеет создавать программное обеспечение для систем управления несложными мехатронными и роботизированными системами	Допускает неточности при создании программного обеспечения для систем управления несложными мехатронными и роботизированными системами	Умеет решать стандартные профессиональные задачи, связанные с роботизацией	Безошибочно решает стандартные профессиональные задачи, связанные с роботизацией
Умение создавать программное обеспечение для систем автоматического управления	Не умеет создавать программное обеспечение для систем автоматического управления	Умеет использовать небольшую часть функционала специализированного программного обеспечения для	Умеет использовать специализированное инженерное программное обеспечение с небольшими	Уверенно использует специализированное программное обеспечение для систем автоматического

несложными техническими объектами	несложными техническими объектами	систем автоматического управления несложными техническими объектами	подсказками преподавателя	управления несложными техническими объектами
Умение использовать теоретические знания для выбора методики решения профессиональных задач	Не умеет использовать теоретические знания для выбора методики решения профессиональных задач	Использование теоретических знаний для выбора методики решения профессиональных задач вызывает затруднения	Умеет использовать теоретические знания для выбора методики решения профессиональных задач	Умело использует теоретические знания для выбора методики решения профессиональных задач
Умение проверять решение и анализировать результаты	Не умеет проверять решение и анализировать результаты	Умеет проверять решение и анализировать результаты при выполнении простейших действий	Умеет проверять решение и анализировать результаты	Оперативно и умело проверяет решение и анализирует результаты

Оценка сформированности компетенций по показателю Навыки.

Критерий	Уровень освоения и оценка			
	2	3	4	5
Владение навыками проведения отладки программного и программно-аппаратного обеспечения систем управления роботом	Не владеет навыками отладки программного и программно-аппаратного обеспечения систем управления роботом	Недостаточно хорошо владеет навыками отладки программного и программно-аппаратного обеспечения систем управления роботом	Владеет навыками отладки программного обеспечения систем автоматического управления, но недостаточно хорошо владеет навыками отладки программно-аппаратного обеспечения -	Профессионально владеет навыками отладки программного и программно-аппаратного обеспечения систем управления роботом
Владение навыками разработки моделей систем управления.	Не владеет навыками разработки моделей систем управления.	Недостаточно хорошо владеет навыками разработки моделей систем управления.	Владеет навыками разработки моделей систем управления но испытывает сложности при их валидации	Владеет навыками разработки моделей систем управления и их валидации
Владение навыками теоретического и экспериментального исследования объектов профессиональной деятельности	Не владеет навыками теоретического и экспериментального исследования объектов профессиональной деятельности	Не достаточно хорошо владеет навыками теоретического и экспериментального исследования объектов профессиональной деятельности	Владеет навыками теоретического и экспериментального исследования объектов профессиональной деятельности	Профессионально владеет навыками теоретического и экспериментального исследования объектов профессиональной деятельности

Критерий	Уровень освоения и оценка			
	2	3	4	5
Качество выполнения исследований объектов профессиональной деятельности	Не качественно выполняет исследования объектов профессиональной деятельности, допускает грубые ошибки	Не достаточно качественно выполняет исследования объектов профессиональной деятельности, допускает и исправляет ошибки с посторонней помощью	Не достаточно качественно выполняет исследования объектов профессиональной деятельности, допускает и исправляет ошибки самостоятельно	Качественно выполняет исследования объектов профессиональной деятельности
Самостоятельность выполнения исследований объектов профессиональной деятельности	Не может самостоятельно выполнять исследования объектов профессиональной деятельности	Выполняет исследования объектов профессиональной деятельности с посторонней помощью	При выполнении исследования объектов профессиональной деятельности иногда требуется посторонняя помощь	Самостоятельно выполняет исследования объектов профессиональной деятельности

10. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ И УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ

10.1. Перечень учебной литературы, интернет-ресурсов, профессиональных баз данных, информационно-справочных систем

1. Теория проектирования бортовых систем управления мобильными роботами, обладающих свойством живучести : монография / В.Г. Рубанов [и др.].. — Москва : Ай Пи Ар Медиа, 2022. — 211 с. — ISBN 978-5-4497-1468-8. — Текст : электронный // IPR SMART : [сайт]. — URL: <https://ipr-smart.ru/117048.html> (дата обращения: 05.11.2021). — Режим доступа: для авторизир. Пользователей

2. Электроника и микропроцессорная техника. Дипломное проектирование систем автоматизации и управления : учеб. для студентов вузов / ред. В. И. Лачин. — Ростов на Дону : Феникс, 2007. — 568 с.

3. Булгаков, А. Г. Промышленные роботы. Кинематика, динамика, контроль и управление : моногр. / А. Г. Булгаков, В. А. Воробьев. — М. : СОЛОН Пресс, 2012. — 488 с. — (Библиотека инженера). — ISBN 978 5 91359 013 8.

4. Лукинов, А. П. Проектирование мехатронных и робототехнических устройств : учеб. пособие / А. П. Лукинов. — СПб. : Лань, 2012. — 608 с. + 1 эл. опт. диск (CD ROM). — (Учебники для вузов. Специальная литература). — ISBN 978 5 8114 1166 5.

5. Жмудь В.А. Системы автоматического управления. Новые концепции и структуры регуляторов: учебник / Жмудь В.А., Димитров Л., Носек Я.. — Саратов : Ай Пи Эр Медиа, 2019. — 157 с. — ISBN 978-5-4486-0477-5. — Текст : электронный // IPR SMART : [сайт]. — URL: <https://www.iprbookshop.ru/80291.html> (дата обращения: 11.06.2021). — Режим доступа: для авторизир. пользователей. - DOI: <https://doi.org/10.23682/80291>

6. Рубанов В. Г. Современные методы проектирования систем управления: учебное пособие для студентов направлений подготовки 15.04.04 - Автоматизация технологических процессов и производств, 15.04.06 - Мехатроника и робототехника, 27.04.04 - Управление в технических системах / В. Г. Рубанов, И. А. Рыбин. - Белгород : Издательство БГТУ им. В. Г. Шухова, 2017. - 99 с.

7. Рубанов В.Г. Проектирование технических средств автоматики / В.Г. Рубанов, Д.А. Бушуев, Ю.А. Гольцов. – Белгород: Изд-во БГТУ, 2017. – 118 с., ISBN 978-5-361-00574-1

8. Рубанов В.Г. Программирование микроконтроллеров семейства CORTEX-M3/ В.Г. Рубанов, А.С. Кижук, Д.А. Бушуев, Е.А. Маслиев. – Белгород: Изд-во БГТУ, 2017. – 85 с., ISBN 978-5-361-00297-9

9. Рубанов В.Г. Исследование операций: практикум: учебное пособие / В.Г. Рубанов, Е.М. Паращук. – Белгород: Изд-во БГТУ, 2017. – 84 с.

10. Рубанов В.Г. Современные методы проектирования систем управления: учебное пособие / В.Г. Рубанов, И.А. Рыбин. – Белгород: Изд-во БГТУ, 2017. – 100 с.

11. Рубанов В.Г. Идентификация технических объектов и систем управления: учебное пособие / В.Г. Рубанов, Е.М. Паращук, В.А. Порхало. – Белгород: Изд-во БГТУ, 2018. – 111 с.

12. Хетагуров, Я. А. Проектирование автоматизированных систем обработки информации и управления (АСОИУ) : учеб. / Я. А. Хетагуров. — М. : Высш. шк., 2006. — 224 с. — (Для высших учебных заведений). — ISBN 5 06 005257 5.

13. Электроника и микропроцессорная техника. Дипломное проектирование систем автоматизации и управления : учеб. для студентов вузов / ред. В. И. Лачин. — Ростов н/Д : Феникс, 2007. — 568 с. — (Высшее образование). — ISBN 5 222 10078 2.

14. Магергут, В. З. Выбор промышленных регуляторов и расчет их оптимальных настроек : монография / В. З. Магергут, Д. П. Вент, И. А. Кацер. — Белгород : БГТУ им. В. Г. Шухова, 2009. — 238 с.

15. Рубанов, В. Г. Интеллектуальные системы автоматического управления. Нечеткое управление в технических системах : учеб. пособие / В. Г. Рубанов, А. Г. Филатов ; БГТУ им. В. Г. Шухова. — 2 е изд., стер. — Белгород : Изд во БГТУ им. В. Г. Шухова, 2010. — 170 с. — ISBN 978 5 361 00110 1.

16. Кобзарь, А. И. Прикладная математическая статистика. Для инженеров и научных работников. [Электронный ресурс] — Электрон. дан. — М.: Физматлит, 2006. — 816 с. — Режим доступа: <http://e.lanbook.com/book/2205>.

17. Плешаков, В. В. Планирование технологических экспериментов и обработка их результатов : учеб. пособие / В. В. Плешаков, А. Г. Схиртладзе. — М.: Станкин, 2002. — 129 с.

18. Варжапетян, А. Г. Системы управления. Исследования и компьютерное проектирование / А. Г. Варжапетян, В. В. Глущенко. — 2 е изд. — М. : Вузовская книга, 2005. — 326 с. — ISBN 5 9502 0163 9.

19. Системы управления. Инжиниринг качества / ред. А. Г. Варжапетян. — 2 е изд. — М. : Вузовская книга, 2005. — 315 с. — ISBN 5 9502 0162 0.

20. Методика разработки систем управления на базе SCADA системы TRACE MODE : учеб.-метод. пособие / сост.: А. Г. Лопатин, П. А. Киреев. — Новомосковск : Новомосковский институт РХТУ, 2007. — 110 с.

21. Григорьян, С. Г. Конструирование электронных устройств систем автоматизации и вычислительной техники : учебное пособие для студентов высших учебных заведений, обучающихся по направлению 220200 / С. Г. Григорьян. — Ростов н/Д : Феникс, 2007. — 304 с. — (Высшее образование). — ISBN 978 5 222 11954 9.

22. Рубанов, В. Г. Мобильные микропроцессорные системы автоматизации транспортно-складских операций. Мобильные робототехнические системы : моногр. / В. Г. Рубанов, А. С. Кижук. — Белгород : Изд во БГТУ им. В. Г. Шухова, 2011. — 289 с.

23. Козырев, Ю. Г. Применение промышленных роботов : учеб. пособие для студентов вузов / Ю. Г. Козырев. — М. : КНОРУС, 2011. — 488 с. — ISBN 978 5 406 00367 1.

24. Единая система технологической документации : [сб.]. — М. : Изд-во стандартов, 2003. — 223 с. — (Государственные стандарты).

25. eLIBRARY.RU [Электронный ресурс]: научная электронная библиотека. — Режим доступа: <http://elibrary.ru/defaultx.asp>, свободный. — Загл. с экрана.

26. ФИПС [Электронный ресурс]: сайт Роспатента. — Режим доступа: http://www1.fips.ru/wps/wcm/connect/content_ru/ru, свободный. — Загл. с экрана.

10.2. Материально-техническая база

№	Наименование специальных помещений и помещений для самостоятельной работы	Оснащенность специальных помещений и помещений для самостоятельной работы
1	Специализированная лаборатория «Метрологии и технических средств автоматизации» УК 4, № 203	Лабораторные стенды: «Основы метрологии и электрические измерения ОМЭИ.001 РБЭ» (1 стенд), «Датчики технологических параметров ДТП.002 РБЭ» (1 стенд), лабораторный стенд «Датчики механических величин» (1 стенд), «Датчики технологической информации» (1 стенд). Оборудование: цифровой осциллограф смешанных сигналов RIGOL DS1042CD; модуль ввода-вывода NI USB-6009; измеритель-регулятор Параграф PL20; регулирующий шаровой клапан с электроприводом (2 шт); измерительные преобразователи температуры, уровня, давления и расхода; 3-х фазные двигатели и устройства пуска; электромеханические усилители и блоки коммутации; сельсины; МЭО; индуктивные и потенциометрические датчики; двигатели постоянного тока; цифровые мультиметры; шкафы для монтажа автоматики; интерактивная доска и проекционное оборудование
2	Специализированная лаборатория	Микроконтроллеры и стенды на основе

	«Микроконтроллеры в системах автоматизации» УК 4, № 208	микропроцессоров (5 стендов), промышленные контроллеры VIPA, Segnetics, ОВЕН, Siemens, 32-разрядные микроконтроллеры 1986BE93У производства АО «ПКК Миландр» с отладочными платами (8 комплектов)
3	Специализированная лаборатория технической электроники УК 4, № 210	Лабораторные панели настольного типа со сменными цоколями для изучения полупроводниковых диодов, стабилитронов, варикапов, биполярных и полевых транзисторов, тиристоров, фотоприборов, оптронов; лабораторные стенды настольного типа со сменными блоками для изучения усилительных каскадов на транзисторах, операционных усилителей, активных фильтров, генераторов гармонических колебаний, ждущих и автоколебательных мультивибраторов, блокинг-генераторов, аналоговых компараторов; блоки питания, генераторы низкочастотных сигналов, осциллографы, мультиметры
4	Лаборатория теории автоматического управления и моделирования средств управления УК 4, № 231	Аналоговые вычислительные комплексы АВК-6, аналоговые вычислительные комплексы АВК-31, аналоговые вычислительные комплексы АВК-32, 6 высокопроизводительных компьютеров, проектор, 3D-принтер, 3D-сканер, стенд для исследования мобильных роботов
5	Лаборатория робототехнических комплексов УК 4, № 232	7 персональных компьютеров с выходом в интернет и имеющих доступ в электронно-информационную образовательную среду, SCARA-робот, система технического зрения DVT545, станок CNC HighZ400, образовательные конструкторы для изучения робототехнических систем ПРОФИ-2, Tetrrix, IP-видеокамеры, HDSDI-видеокамера с видеорегистратором, конструкторы для изучения электроники и основ мехатроники на базе Arduino, наборы для изучения программирования микрокомпьютеров Raspberry PI с техническим зрением, конструкторы мобильных роботов на базе Arduino с Bluetooth-модулями, комплекты разработчика NVidia Jetson TX2
6	Лаборатория управления робототехническими и технологическими системами ЦВТ, № 208	Мобильная роботизированная платформа, гексакоптер, паяльная станция, промышленные контроллеры Siemens, 4 высокопроизводительных рабочих станции, набор инструментов, стенд для изучения частотных преобразователей, асинхронный двигатель

7	Читальный зал библиотеки для самостоятельной работы	Компьютерная техника, подключенная к сети «Интернет» и имеющая доступ в электронно-информационную образовательную среду; специализированная мебель
---	---	--

10.3. Перечень программного обеспечения

№	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	Google Chrome	Свободно распространяемое ПО согласно условиям лицензионного соглашения
5	Mozilla Firefox	Свободно распространяемое ПО согласно условиям лицензионного соглашения Mozilla Public License 2.0 MPL
6	Matlab R2014b	Лицензия № 362444, сетевая версия на 10 компьютеров
7	CoDeSys	Свободно распространяемое ПО согласно условиям лицензионного соглашения
8	MasterSCADA Demo	Свободно распространяемое ПО согласно условиям лицензионного соглашения
9	Matlab R2016b	Лицензия №1145851 бессрочная
10	MSC Easy5, Patran, Nastran, Adams	Соглашение RE008959BST-1 от 26.11.2018 бессрочная

11. 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 _____ А. В. Белоусов
подпись _____ ФИО