



МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ
ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«Казанский государственный аграрный университет»
(ФГБОУ ВО КАЗАНСКИЙ ГАУ)

Институт механизации и технического сервиса

Кафедра общинженерных дисциплин



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

ОСНОВЫ РОБОТОТЕХНИКИ

Направление подготовки
35.03.06 Агроинженерия

Направленность (профиль) подготовки
Автоматизация и роботизация технологических процессов

Форма обучения
Очная

Казань – 2021

Составитель: Директор ИМиТС, д.т.н., профессор
Должность, ученая степень, ученое звание

Подпись

Яхин С.М.
Ф.И.О.

Рабочая программа дисциплины обсуждена и одобрена на заседании кафедры
«Общинженерные дисциплины» «11» мая 2021 года (протокол № 11)

Заведующий кафедрой:

к.т.н., доцент
Должность, ученая степень, ученое звание

Подпись

Пикмуллин Г.В.
Ф.И.О.

Рассмотрена и одобрена на заседании методической комиссии института механизации и
технического сервиса «14» мая 2021 года (протокол № 9)

Председатель методической комиссии:

к.т.н., доцент кафедры ЭиРМ
Должность, ученая степень, ученое звание

Подпись

Шайхутдинов Р.Р.
Ф.И.О.

Согласовано:

Директор Института механизации
и технического сервиса,
д.т.н., профессор

Подпись

Яхин С.М.
Ф.И.О.

Протокол Ученого совета Института механизации и технического сервиса
№10 от 17 мая 2021 года.

1 Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения образовательной программы

В результате освоения основной профессиональной образовательной программы (ОПОП) по направлению подготовки 35.03.06 Агроинженерия, направленность (профиль) «Автоматизация и роботизация технологических процессов», обучающийся по дисциплине «Основы робототехники» должен овладеть следующими результатами:

Код индикатора достижения компетенции	Индикатор достижения компетенции	Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине
ПКС-4. Способен выполнять работы по повышению эффективности автоматизированного и роботизированного оборудования в сельскохозяйственном производстве		
ПКС-4.1	Способен проектировать современные системы автоматизации для повышения эффективности автоматизированного и роботизированного оборудования в сельскохозяйственном производстве	Знать: современные системы автоматизации для повышения эффективности автоматизированного и роботизированного оборудования в сельскохозяйственном производстве Уметь: проектировать современные системы автоматизации для повышения эффективности автоматизированного и роботизированного оборудования в сельскохозяйственном производстве Владеть: навыками проектировать современные системы автоматизации для повышения эффективности автоматизированного и роботизированного оборудования в сельскохозяйственном производстве

2 Место дисциплины в структуре ОПОП ВО

Дисциплина относится к части, формируемая участниками образовательных отношений блока 1 «Дисциплины». Изучается в 4, 5 семестре, на 2 и 3 курсе при очной форме обучения.

Изучение дисциплины предполагает предварительное освоение следующих дисциплин учебного плана: математика, физика, «Материаловедение и технология конструкционных материалов», «Сопроотивление материалов», «Детали машин и основы конструирования», «Теория механизмов и машин».

Дисциплина является основополагающей, при изучении следующих дисциплин: «Гидравлика», «Эксплуатация машинно-тракторного парка», «Автоматизация технологических процессов», «Автоматика», «Надежность и ремонт машин», «Цифровые технологии в агроинженерии», «Микропроцессорные системы управления», «Проектирование систем автоматизации».

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

Общая трудоемкость дисциплины составляет 5 зачетных единиц (з.е.), 180 часов

Таблица 3.1 - Распределение фонда времени по семестрам и видам занятий, в часах

Вид учебных занятий	Очное обучение		Заочное обучение	
	3 семестр	4 семестр	-	-
Контактная работа обучающихся с преподавателем (всего, час)	35	51	-	-
в том числе:				
- лекции, час	16	16	-	-
в том числе в виде практической подготовки (при наличии), час	-	-	-	-
- лабораторные занятия, час	18	34	-	-
в том числе в виде практической подготовки (при наличии), час	-	-	-	-
- практические занятия, час	-	-	-	-
в том числе в виде практической подготовки (при наличии), час	-	-	-	-
- зачет, час	1	-	-	-
- зачет с оценкой, час	-	1	-	-
Самостоятельная работа обучающихся (всего, час)	37	57	-	-
в том числе:				
-подготовка к лабораторным (практическим) занятиям, час	9	26	-	-
- работа с тестами и вопросами для самоподготовки, час	8	27	-	-
- выполнение курсового проекта (работы), час	-	-	-	-
- подготовка к зачету, час	4	-	-	-
- подготовка к зачету с оценкой, час	-	4	-	-
Общая трудоемкость час	72	108	-	-
з.е.	2	3	-	-

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

Таблица 4.1 - Разделы дисциплины и трудоемкость по видам учебных занятий
(в академических часах)

№ те мы	Раздел дисциплины	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость, в часах									
		лекции		лаб. работы		практ. занятия		всего ауд. часов		самост. работа	
		оч но	заоч но	очн о	заоч но	оч но	заоч но	очн о	заочн о	оч но	заоч но
1	Раздел 1 Основные понятия робототехники и устройство роботов	16	-	18	-	-	-	34	-	30	-
2	Раздел 2 Платформы современной робототехники	6	-	14	-	-	-	20	-	30	-
3	Раздел 3 Технологические основы роботизации производства	10	-	20	-	-	-	30	-	34	-
	Итого	32	-	52	-	-	-	84	-	94	-

Таблица 4.2 - Содержание дисциплины, структурированное по разделам и темам

№	Содержание раздела (темы) дисциплины	Время, ак. час (очно/заочно)			
		очно		заочно	
		всего	в том числе в форме практической подготовки (при наличии)	всего	в том числе в форме практической подготовки (при наличии)
1	Раздел 1. Основные понятия робототехники и устройство роботов				
	Лекции	16	-	-	-
1.1	Основные понятия робототехники	2	-	-	-
1.2	Классификация промышленных роботов	2	-	-	-
1.3	Механика промышленных роботов	2	-	-	-
1.4	Автоматизированное проектирование робототехнических систем	2	-	-	-
1.5	Системы управления промышленными роботами	4	-	-	-
1.6	Информационное обеспечение промышленных роботов	4	-	-	-
	Лабораторные работы	18	-	-	-
1.7	Структура манипуляторов промышленных роботов	2	-	-	-
1.8	Система циклового программного управления роботами ЭЦПУ-6030	2	-	-	-

1.9	Кинематический анализ манипуляторов (прямая задача)	2	-	-	-
1.10	Кинематический анализ манипуляторов (обратная задача)	2	-	-	-
1.11	Динамический анализ манипуляторов	2	-	-	-
1.12	Оценка точности позиционирования робота с цикловой системой управления	2	-	-	-
1.13	Программирование микроконтроллера МКП	2	2	-	-
1.14	Программирование микроконтроллера семейства XMetaA-1	2	-	-	-
1.15	Программирование промышленного робота РФ-202М	2	2	-	-
2	Раздел 2. Платформы современной робототехники				
	Лекции	6	-	-	-
2.1	Платформа Arduino и Arduino IDE. Создание скетчей.	2	-	-	-
2.3	Способы осуществления связи Arduino и компьютера	2	-	-	-
2.3	Движущаяся платформа на основе Arduino. Виды платформ. Программирование движения платформы.	2	-	-	-
	Лабораторные работы	14	-	-	-
2.4	Работа с обычным мотором через драйвер мотора	4	2	-	-
2.5	Способы осуществления связи Arduino и компьютера	4	-	-	-
2.6	Движущаяся платформа на основе Arduino	6	-	-	-
3	Раздел 3. Технологические основы роботизации производства				
	Лекции	10	-	-	-
3.1	Технологические основы роботизации производства	2	-	-	-
3.2	Роботизированные технологические комплексы в машиностроении	2	-	-	-
3.3	Эксплуатация промышленных роботов	2	-	-	-
3.4	Гибкие производственные системы	2	-	-	-
3.5	Обслуживание металлорежущих станков промышленными роботами	1			
3.6	Экономическая эффективность от применения роботизированных технологических комплексов и гибких производственных систем	1			
	Лабораторные работы	20	-	-	-
3.7	Разработка компоновок ГПС на компьютерном имитаторе	4	-	-	-
3.8	Программирование робота на компьютерном имитаторе ГПС	4	4	-	-
3.9	Использование простых механизмов в робототехнике	4			
3.10	Особенности реализации цветовой дифференциации в робототехнике	4			
3.11	Мобильный робот с автономным управлением	4			

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

1. Яхин С.М. Кинематический анализ манипуляторов: Практикум для выполнения лаб. и самост. работ / С.М. Яхин, Г.В. Пикмуллин – Казань: Изд-во Казанского ГАУ, 2020. – 36 с.

Примерная тематика курсовых проектов (работ):

Не предусмотрено

6 Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине

Представлен в приложении к рабочей программе дисциплины «Основы робототехники».

7 Перечень основной и дополнительной учебной литературы, необходимой для освоения дисциплины

Основная учебная литература:

1. Иванов, А. А. Основы робототехники : учеб. пособие / А.А. Иванов. — 2-е изд., испр. — Москва : ИНФРА-М, 2020. — 223 с. — (Высшее образование: Бакалавриат). — www.dx.doi.org/10.12737/textbook_58e7460f93d2e6.7688379. - ISBN 978-5-16-105516-8. - Текст : электронный. - URL: <https://znanium.com/catalog/product/1042599>.

2. Курышкин, Н. П. Основы робототехники : учебное пособие / Н. П. Курышкин. — Кемерово : КузГТУ имени Т.Ф. Горбачева, 2012. — 168 с. — ISBN 978-5-89070-833-5. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/6605>.

2. Лукинов, А. П. Проектирование мехатронных и робототехнических устройств: учебное пособие [Электронный ресурс] / А. П. Лукинов. — СПб.: Лань, 2012. — 608 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_cid=25&pl1_id=2765. — загл. с экрана.

3. Климов, А.С. Роботизированные технологические комплексы и автоматические линии в сварке: учебное пособие [Электронный ресурс] / А. С. Климов, Н. Е. Машнин. — 2-11е изд., испр. и доп. — СПб.: Лань, 2011. — 240 с. — Режим доступа: http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_cid=25&pl1_id=1804. загл. с экрана.

Дополнительная учебная литература:

1. Основы робототехники на Lego® Mindstorms® EV3: учебное пособие / Д. Э. Добриборщ, К. А. Артемов, С. А. Чепинский, А. А. Бобцов. — 2-е изд., испр. и доп. — Санкт-Петербург : Лань, 2019. — 108 с. — ISBN 978-5-8114-4551-6. — Текст: электронный // Лань: электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/121993>.

2. Лекции по курсу "Основы робототехники": учебное пособие / составитель В. Б. Кульневич. — Челябинск: ИАИ ЮУрГАУ, 2009. — 165 с. — Текст : электронный // Лань: электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/9696>.

3. Юревич, Е. И. Основы робототехники: Учебное пособие / Юревич Е.И., - 4-е изд., перераб. и доп. - СПб:БХВ-Петербург, 2017. - 368 с. (Учебная литература для вузов)ISBN

978-5-9775-3851-0. - Текст: электронный. - URL: <https://znanium.com/catalog/product/978555>.

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

1. Официальный интернет-портал Министерства сельского хозяйства РФ (Минсельхоз России). <http://www.mcx.gov.ru/>

2. Официальный интернет-портал Министерства сельского хозяйства и продовольствия Республики Татарстан. <http://agro.tatarstan.ru/>

3. Сайт ProRobot.ru[Электронный ресурс]. – Режим доступа: <http://www.prorobot.ru>

4. Сайт Lego[Электронный ресурс]. – Режим доступа: <http://www.lego.com/ru-ru>.

3. Портал «Мой робот» <http://myrobot.ru>.

5. Официальный сайт ЦНИИ робототехники и технической кибернетики <http://www.rtc.ru>.

6. <http://soprotmat.ru/> - электронный учебный курс для студентов очной и заочной формы обучения.

7. <http://window.edu.ru/> - информационная система «Единое окно доступа к образовательным ресурсам».

8. Электронная библиотечная система: «Лань» <http://e.lanbook.com>.

9. Электронная библиотечная система: «Znanium. Com» /<http://znanium.com>

9 Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

Основными видами учебных занятий для студентов по данному курсу учебной дисциплины являются: лекции, лабораторные занятия и самостоятельная работа студентов.

Методические указания к лекционным занятиям. В лекциях излагаются основные теоретические сведения, составляющие научную концепцию курса. Для успешного освоения лекционного материала рекомендуется:

- после прослушивания лекции прочитать её в тот же день;

- выделить маркерами основные положения лекции;

- структурировать лекционный материал с помощью пометок на полях в соответствии с примерными вопросами для подготовки.

В процессе лекционного занятия студент должен выделять важные моменты, выводы, основные положения, выделять ключевые слова, термины. Обозначить вопросы, термины, материал, который вызывает трудности, пометить и попытаться найти ответ в рекомендуемой литературе. Если самостоятельно не удастся разобраться в материале, необходимо сформулировать вопрос и задать преподавателю на консультации, на занятии. Студенту рекомендуется во время лекции участвовать в обсуждении проблемных вопросов, высказывать и аргументировать своё мнение. Это способствует лучшему усвоению материала лекции и облегчает запоминание отдельных выводов. Прослушанный материал лекции студент должен проработать. От того, насколько эффективно это будет сделано, зависит и прочность усвоения знаний. Рекомендуется перечитать текст лекции, выявить основные моменты в каждом вопросе, затем ознакомиться с изложением соответствующей темы в учебниках, проанализировать дополнительную учебно-методическую и научную литературу по теме, расширив и углубив свои знания. В

процессе рекомендуется выписывать из изученной литературы и подбирать свои примеры к изложенным на лекции положениям.

Методические рекомендации студентам к лабораторным занятиям. При подготовке к лабораторным занятиям рекомендуется следующий порядок действий:

1. Внимательно проанализировать поставленные теоретические вопросы, определить объем теоретического материала, который необходимо усвоить.
2. Изучить лекционные материалы, соотнося их с вопросами, вынесенными на обсуждение.
3. Прочитать рекомендованную обязательную и дополнительную литературу, дополняя лекционный материал (желательно делать письменные заметки).
4. Отметить положения, которые требуют уточнения, зафиксировать возникшие вопросы.

5. После усвоения теоретического материала необходимо приступить к выполнению лабораторного задания. Лабораторное задание рекомендуется выполнять письменно.

Методические рекомендации студентам к самостоятельной работе. Самостоятельная работа студентов является составной частью их учебной работы и имеет целью закрепление и углубление полученных знаний, умений и навыков, поиск и приобретение новых знаний. Самостоятельная работа обучающихся регламентируется Положением об организации самостоятельной работы студентов.

Самостоятельная работа студентов включает в себя освоение теоретического материала на основе лекций, основной и дополнительной литературы; подготовку к лабораторным занятиям в индивидуальном и групповом режиме. Советы по самостоятельной работе с точки зрения использования литературы, времени, глубины проработки темы и др., а также контроль за деятельностью студента осуществляется во время занятий.

Целью преподавателя является стимулирование самостоятельного, углубленного изучения материала курса, хорошо структурированное, последовательное изложение теории на лекциях, отработка навыков решения задач и системного анализа ситуаций на лабораторных занятиях, контроль знаний студентов.

При подготовке к лабораторным занятиям и выполнении контрольных заданий студентам следует использовать литературу из приведенного в данной программе списка, а также руководствоваться указаниями и рекомендациями преподавателя.

Перед каждым лабораторным занятием студент изучает план занятия с перечнем тем и вопросов, списком литературы и домашним заданием по вынесенному на занятие материалу.

Студенту рекомендуется следующая схема подготовки к занятию и выполнению домашних заданий:

- проработать конспект лекций;
- проанализировать основную и дополнительную литературу, рекомендованную по изучаемому разделу (модулю);
- изучить решения типовых задач *(при наличии)*;
- решить заданные домашние задания;
- при затруднениях сформулировать вопросы к преподавателю.

В конце каждого практического занятия студенты получают «домашнее задание» для закрепления пройденного материала. Домашние задания необходимо выполнять к каждому занятию. Сложные вопросы можно вынести на обсуждение на занятии или на индивидуальные консультации.

Перечень методических указаний по дисциплине:

1. Яхин С.М. Кинематический анализ манипуляторов: Практикум для выполнения лаб. и самост. работ / С.М. Яхин, Г.В. Пикмуллин – Казань: Изд-во Казанского ГАУ, 2020. – 36 с.

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

Форма проведения занятия, самостоятельной работы	Используемые информационные технологии	Перечень информационных справочных систем (при необходимости)	Перечень программного обеспечения
Лекционный курс	Мультимедийные технологии в сочетании с технологией проблемного изложения	Информационно-правовое обеспечение «Гарант-аэро» - сетевая версия	1. Операционная система Microsoft Windows 7 Enterprise для образовательных организаций; 1. Офисное ПО из состава пакета Microsoft Office Standart 2016; 2. Антивирусное программное обеспечение Kaspersky Endpoint Security для бизнеса; 3. LMS Moodle - модульная объектно-ориентированная динамическая среда обучения (Softwarefree GeneralPublicLicense (GPL)); 4. КОМПАС-3DV14 – система трёхмерного моделирования, универсальная система автоматизированного 2D-проектирования; 5. «Антиплагиат. ВУЗ». ЗАО «Анти-Плагат»
Лабораторная работа			
Практические занятия			
Самостоятельная работа			

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

Форма проведения занятия, СР	Аудитория с лабораторными установками, мультимедийным оборудованием
Лекция	Аудитория с мультимедийным оборудованием № 415 Проектор – 1 шт.; Экран настенный – 1 шт.; Ноутбук – 1 шт. Мебель аудиторная (столы, стулья, доска аудиторная)
Лабораторная работа	Лаборатория сопротивления материалов (№313), оборудованная лабораторными установками: автоматизированная интерактивная система тестирования «АИСТ»; Промышленный робот РФ-202М ; Манипулятор промышленного робота «Электроника» Модели манипуляторов с тремя степенями свободы Модель робота-трипода; Модель робота-гексапода; видеофильм по промышленным роботам. Плакаты по всем разделам курса Основы робототехники. Мебель аудиторная (столы, стулья, доска аудиторная)
Самостоятельная работа	Компьютерный класс (№712) оснащенный персональными компьютерами в комплекте - 20 шт. с подключением к сети «Интернет». Проектор Epson EB-X18. Экран проекционный. Доска интерактивная. Мебель аудиторная (столы компьютерные, столы ученические, стулья)