МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ



Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Магнитогорский государственный технический университет им. Г.И. Носова»



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

ИННОВАЦИОННЫЕ НАПРАВЛЕНИЯ В МЕХАТРОНИКЕ И РОБОТОТЕХНИКЕ

Направление подготовки (специальность) 15.04.06 МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИКА

Направленность (профиль/специализация) программы Мехатронные системы в автоматизированном производстве

Уровень высшего образования - магистратура Программа подготовки - академический магистратура

Форма обучения очная

Институт/ факультет Институт энергетики и автоматизированных систем

Кафедра Автоматизированного электропривода и мехатроники

Kypc 2

Семестр 3

Магнитогорск 2020 год Рабочая программа составлена на основе ФГОС ВО по направлению подготовки 15.04.06 МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИКА (уровень магистратуры) (приказ Минобрнауки России от 21.11.2014 г. № 1491)

	Рабочая программа	рассмотрена	и одобрена	на зас	едании	кафедры
Авто	матизированного элект	опривода и меха	троники			
	13.02.2020, протокол	Nº 6	кафедрой	0-	A.A.	Николаев
	Рабочая программа о 26.02.2020 г. протоко		еской комиссие	ей ИЭиАС		
	26.02.2020 1. IIpoToko		дседатель	H6	С.И.	Лукьянов
	Рабочая программа с доцент кафедры АЭГ		паук Лин	ufe	C.A	Линьков
	Рецензент: зам. начальника ЦЭТ	ППАО «ММК»	угэ угэ угэ	ой х канд. те	ехн. Науг	
	Saw. In assistant 1001		CATO ALL OHED NO.	The second second	•	.Ю. Юдин

Лист актуализации рабочей программы

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2021 - 2022 учебном году на заседании кафедры Автоматизированного электропривода и				
±	г20 г. № ой А.А. Николаев			
Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2022 - 2023 учебном году на заседании кафедры Автоматизированного электропривода и				
Протокол о Зав. кафедр	г20 г. № ой А.А. Николаев			

1 Цели освоения дисциплины (модуля)

Целями освоения дисциплины «Инновационные направления в мехатронике и робототехнике» является обучение будущих магистров навыкам поиска научно-технической информации при проведении научно-исследовательских работ.

Задачи дисциплины – усвоение студентами:

- методов поиска информации при планировании научно-исследовательской работы;
- навыков использования современных электронных библиотек и патентных ведомств России, США и ряда Европейских стран;
 - навыков обработки полученной информации.

2 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Дисциплина Инновационные направления в мехатронике и робототехнике входит в вариативную часть учебного плана образовательной программы.

Для изучения дисциплины необходимы знания (умения, владения), сформированные в результате изучения дисциплин/ практик:

Учебная - практика по получению первичных профессиональных умений и навыков

3 Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины (модуля) и планируемые результаты обучения

В результате освоения дисциплины (модуля) «Инновационные направления в мехатронике и робототехнике» обучающийся должен обладать следующими компетенциями:

компетенциями.				
Структурный	Планируемые результаты обучения			
элемент				
компетенции				
ПК-4 способностью	о осуществлять анализ научно-технической информации, обобщать			
отечественный и за	рубежный опыт в области мехатроники и робототехники, средств			
автоматизации и уг	правления, проводить патентный поиск			
Знать	- современные методы анализа научно-технической информации;			
	- способы патентных изысканий отечественных и зарубежных			
	разработок в области мехатроники и робототехники.			
Уметь	- применять современные методы анализа научно-технической			
	информации;			
	- применять поисковые программы для изыскания отечественных и			
	зарубежных разработок в области мехатроники и робототехники.			
Владеть	- навыками применения современных методов анализа научно-			
	технической информации;			
	- поиска патентнов отечественных и зарубежных разработок в области			
	мехатроники и робототехники.			
	•			

4. Структура, объём и содержание дисциплины (модуля)

Общая трудоемкость дисциплины составляет 1 зачетных единиц 36 акад. часов, в том числе:

- контактная работа 9,55 акад. часов:
- аудиторная 9 акад. часов;
- внеаудиторная 0,55 акад. часов
- самостоятельная работа 26,45 акад. часов;

Форма аттестации - зачет

Раздел/ тема	Семестр	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)		Самостоятельная работа студента	Вид самостоятельной	Форма текущего контроля успеваемости и	Код	
дисциплины		Лек.	лаб. зан.	практ. зан.	Самост работа	работы	промежуточной аттестации	компетенции
1. Раздел 1								
1.1 Методы поиска информации при планировании научно-исследовательской работы		2			5	Проработка конспекта лекций и учебной литературы [1] по тематике	Устный опрос	ПК-4
1.2 Современные электронные библиотеки и патентные ведомства России, США и ряда Европейских стран (Elibrary, ieeexplore).	3	3			5	Проработка конспекта лекций и учебной литературы [1] по тематике	Проверка домашнего задания №1	ПК-4
1.3 Способы обработки информации при проведении виртуальных экспериментов в программах Matlab Simulink, Multisim.		4			6,9	Проработка конспекта лекций и учебной литературы [1,2] по тематике	Проверка домашнего задания №2	ПК-4
Итого по разделу		9			26,45			
Итого за семестр		9			16,9		зачёт	
Итого по дисциплине		9			26,45		зачет	ПК-4

5 Образовательные технологии

Для реализации предусмотренных видов учебной работы в качестве образовательных технологий в преподавании дисциплины «Инновационные направления в мехатронике и робототехнике» используются традиционная и модульно компетентностная технологии.

Передача необходимых теоретических знаний и формирование основных представлений по курсу «Инновационные направления в мехатронике и робототехнике» происходит с использованием мультимедийного оборудования.

Лекции проходят в традиционной форме, в форме лекций-консультаций и проблемных лекций. Теоретический материал на проблемных лекциях является результатом усвоения полученной информации посредством постановки проблемного вопроса и поиска путей его решения. На лекциях — консультациях изложение нового материала сопровождается постановкой вопросов и дискуссией в поисках ответов на эти вопросы.

Самостоятельная работа стимулирует студентов приобретать навыки использования электронно-образовательного ресурса и патентных ведомств, при планировании своей научно-исследовательской работы.

6 Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся Представлено в приложении 1.

7 Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации Представлены в приложении 2.

8 Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля) а) Основная литература:

1. Алексеев, Γ . В. Основы защиты интеллектуальной собственности. Создание, коммерциализация, защита : учебное пособие / Γ . В. Алексеев, А. Γ . Леу. — 2-е изд., стер. — Санкт-Петербург : Лань, 2020. — 388 с. — ISBN 978-5-8114-4957-6. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: https://e.lanbook.com/book/129220 (дата обращения: 18.10.2020). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

б) Дополнительная литература:

- 1.Литвиненко, А. М. Технологии разработки объектов интеллектуальной собственности: учебное пособие / А. М. Литвиненко, В. Л. Бурковский. 3-е изд., стер. Санкт-Петербург: Лань, 2018. 184 с. ISBN 978-5-8114-2513-6. Текст: электронный // Лань: электронно-библиотечная система. URL: https://e.lanbook.com/book/105984 (дата обращения: 18.10.2020). Режим доступа: для авториз. пользователей.
- 2. Рыжков, И. Б. Основы научных исследований и изобретательства: учебное пособие / И. Б. Рыжков. 4-е изд., стер. Санкт-Петербург: Лань, 2020. 224 с. ISBN 978-5-8114-5697-0. Текст: электронный // Лань: электронно-библиотечная система. URL: https://e.lanbook.com/book/145848 (дата обращения: 18.10.2020). Режим доступа: для авториз. пользователей.

в) Методические указания:

1. Ильин, Γ . Л. Инновации в образовании: Учебное пособие / Ильин Γ .Л. - Москва :Прометей, 2015. - 425 с. ISBN 978-5-7042-2542-3. - Текст : электронный. - URL: https://znanium.com/catalog/product/557161 (дата обращения: 11.11.2020). — Режим доступа: по подписке.

г) Программное обеспечение и Интернет-ресурсы:

Программное обеспечение

Наименование ПО	№ договора	Срок действия лицензии
MS Windows 7 Professional(для классов)	Д-1227-18 от 08.10.2018	11.10.2021
MS Office 2007 Professional	№ 135 от 17.09.2007	бессрочно
NI MultiSim Education	К-68-08 от 29.05.2008	бессрочно
MathWorks MathLab v.2014 Classroom License	К-89-14 от 08.12.2014	бессрочно

Профессиональные базы данных и информационные справочные системы

Название курса	Ссылка	
Электронная база периодических изданий East View	https://dlib.eastview.com/	
Information Services, OOO «ИВИС»	-	
Национальная информационно-аналитическая система –	URL:	
Российский индекс научного цитирования (РИНЦ)	https://elibrary.ru/project_risc.asp	
Поисковая система Академия Google (Google Scholar)	URL: https://scholar.google.ru/	
Информационная система - Единое окно доступа к	URL: http://window.edu.ru/	
информационным ресурсам		

9 Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

Лекционные аудитории: мультимедийные средства хранения, передачи и представления учебной информации (ауд. 123, 227, 023, 227а). Практические занятия проводятся в компьютерных классах с доступом к интернет-ресурсам (а.023, 227а).

Приложение 1. Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся

Внеаудиторная самостоятельная работа студентов осуществляется в виде чтения с проработкой материала и выполнения домашних заданий с консультациями преподавателя.

Контрольные вопросы к зачету:

- 1. Отличие мехатронных систем от традиционных механических и электромеханических управляемых систем.
- 2. Основные направления развития мехатронных систем.
- 3. Сформулируйте пять принципов организации интеллектуальных систем управления.
- 4. Требования, предъявляемые к функциональным характеристикам современных машин и комплексов.
- 5. В чем проявляется взаимосвязь трех основных направлений развития мехатроники и робототехники.
- 6. Историческая классификация мехатронных модулей по уровню синергетического объединения элементов модулей.
- 7. Сформулируйте стратегические требования к мехатронным и робототехническим системам.
- 8. Сформулируйте тактические требования к мехатронным и робототехническим системам.
- 9. Сформулируйте прикладные требования к функциональным и структурно-конструктивным показателям мехатронных и робототехнических систем.
- 10. Приведите примеры систем, отвечающих прикладным требованиям, предъявляемым к мехатронным и робототехническим системам.
- 11. Сформулируйте признаки интеллектуальных систем управления, интеллектуальных мехатронных модулей и систем.
- 12. Какие современные информационные технологии используются в интеллектуальных системах управления?
- 13. Опишите основные блоки интеллектуальных систем управления.
- 14. Сформулируйте две основные идеи, на которых базируются интеллектуальные системы управления.
- 15. Сформулируйте понятие «совмещенное (параллельное) проектирование».
- 16. Объясните суть и значение для мехатроники синергетической интеграции элементов, входящих в состав системы.
- 17. Объясните суть модульного принципа проектирования мехатронных систем.
- 18. Чем объясняется широкое использование в мехатронных системах принципа перераспределения функциональной нагрузки от аппаратных модулей к информационным (компьютерным) модулям?
- 19. Опишите общий алгоритм проектирования мехатронных и робототехнических модулей.
- 20. Сформулируйте определение экспертной системы.
- 21. Укажите базовые функции экспертных систем.

Приложение 2. Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

а) Планируемые результаты обучения и оценочные средства для проведения промежуточной аттестации:

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства			
	ПК-4 способностью осуществлять анализ научно-технической информации, обобщать отечественный и зарубежный опыт в области мехатроники и				
	средств автоматизации и управления, провод				
Знать	- современные методы анализа	Контрольные вопросы к зачету:			
	научно-технической информации;	1. Отличие мехатронных систем от традиционных механических и электромеханических			
	- способы патентных изысканий	управляемых систем.			
	отечественных и зарубежных разработок в	2. Основные направления развития мехатронных систем.			
	области мехатроники и робототехники.	3. Сформулируйте пять принципов организации интеллектуальных систем управления.			
		4. Требования, предъявляемые к функциональным характеристикам современных			
		машин и комплексов.			
		5. В чем проявляется взаимосвязь трех основных направлений развития мехатроники и			
		робототехники.			
		6. Историческая классификация мехатронных модулей по уровню синергетического			
		объединения элементов модулей.			
		7. Сформулируйте стратегические требования к мехатронным и робототехническим			
		системам.			
		8. Сформулируйте тактические требования к мехатронным и робототехническим системам.			
		9. Сформулируйте прикладные требования к функциональным и			
		структурно-конструктивным показателям мехатронных и робототехнических систем.			
		10. Приведите примеры систем, отвечающих прикладным требованиям, предъявляемым			
		к мехатронным и робототехническим системам.			
		11. Сформулируйте признаки интеллектуальных систем управления, интеллектуальных			
		мехатронных модулей и систем.			
		12. Какие современные информационные технологии используются в интеллектуальных			
		системах управления?			
		13. Опишите основные блоки интеллектуальных систем управления.			
L		10. Chiming concentration of the contration of t			

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
Уметь	- применять современные методы анализа научно-технической информации; - применять поисковые программы для изыскания отечественных и зарубежных разработок в области мехатроники и робототехники.	 Сформулируйте две основные идеи, на которых базируются интеллектуальные системы управления. Сформулируйте понятие «совмещенное (параллельное) проектирование». Объясните суть и значение для мехатроники синергетической интеграции элементов, входящих в состав системы. Объясните суть модульного принципа проектирования мехатронных систем. Чем объясняется широкое использование в мехатронных системах принципа перераспределения функциональной нагрузки от аппаратных модулей к информационным (компьютерным) модулям? Опишите общий алгоритм проектирования мехатронных и робототехнических модулей. Сформулируйте определение экспертной системы. Укажите базовые функции экспертных систем. Примерные задания для самостоятельной работы Проведите анализ современных электронных библиотечных ресурсов и действующих патентных ведомств. Регистрация в электронном библиотечном ресурсе Elibrary. Структура электронного библиотечного ресурса Elibrary. Поиск статей по тематике НИР в Elibrary. Патентные ведомства России. Патентный поиск по тематике НИР в электронном каталоге Российских патентных ведомств.

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
	- навыками применения современных методов анализа научно- технической информации; - поиска патентнов отечественных и зарубежных разработок в области мехатроники и робототехники.	Пример практического задания: 1. Зарегистрироваться на сайте Elibrary.ru 2. Осуществить поиск нужных статей и научных работ по тематике своей НИР. 3. Скачать статьи и научные работы по возможности. 4. Зарегистрироваться на сайте ieeexplore.org 5. Осуществить поиск нужных статей и научных работ по тематике своей НИР на английском языке. 6. Скачать статьи и научные работы по возможности. 7. Осуществить электронный патентный поиск на сайтах российских патентных ведомств.

б) Порядок проведения промежуточной аттестации, показатели и критерии оценивания:

Промежуточная аттестация включает теоретические вопросы, позволяющие оценить уровень усвоения обучающимися знаний, и практические задания, выявляющие степень сформированности умений и владений.

Показатели и критерии аттестации (зачет):

- обучающийся получает отметку «зачтено» при условии выполнения всех предусмотренных заданий на оценку не ниже «удовлетворительно».