ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ПО ДИСЦИПЛИНЕ ПРИЕМ 2017 г.

ФОРМА ОБУЧЕНИЯ очная

Проектирование роботов и робототехнических систем

Направление подготовки/ спе-	15.03.0	6 Мехатроника и	роботот	гехника
циальность		_		
Образовательная программа	Мехатр	оника и робототе	хника	
(на правленность (профиль))				
Специализация	Интелл	ектуальные робот	готехнич	ческие
		гронные системы		
Уровень образования	высшее	е образование - ба	калаври	иат
Курс	4	семестр 7	1	
Трудоемкость в кредитах (за-	3			
четных единицах)				
Заведующий кафедрой - руково-			H	
дитель отделения		e	\mathcal{A}	Филипас А. А.
на правах кафедры Руковод итель ООП		A)		
т уководитель ООП	Мамонова Т. Е.			
Преподаватель		TY.		Тырышкин А. В.
преподаватель		The s		тырышкин 7 Б.

1. Роль дисциплины «Проектирование роботов и робототехнических систем» в формировании компетенций выпускника:

				Результаты	Составляю	ощие результатов освоения (дескрипторы компетенций)
Элемент образовательной программы (дисциплина, практика, ГИА	Семестр	Код компе- тенции	Наименование компетен- ции	освое ния ООП	Код	Наиме нование
			Способен разрабатывать экспериментальные макеты управляющих, информационных и исполнительных модулей мехатронных и робототехнических систем и проводить их экспериментальное исследование с применением современных информационных технологий	P6	ПК(У)-3.34	Знать принципы действия и математическое описание составных частей мехатронных и робототехнических систем; основные принципы проектирования систем автоматизации и управления объектами; различного назначения в режиме реального времени с использованием процедурного объектно-ориентированного моделирования способов проектирования
Проектирование роботов и робототехнических систем	7		Способен осуществлять анализ научно- технической информа-		ПК(У)-4.У3	Уметь обобщать отечественный и зарубежный опыт в области средств автоматизации и управления
		ПК(У)-4	ции, обобщать отечественный и зарубежный опыт в области средств автоматизации и управления, проводить патентный поиск	P8 P10	ПК(У)-4.В2	Владеть опытом проведения патентного поиска
		ПК(У)-9	Способен участвовать в качестве исполнителя в научно- исследовательских разработках новых робототехнических и мехатронных систем	P2	ПК(У)-9.31	Знать методику научно-исследовательских разработок в области интеллектуального управления робототехнических и мехатронных систем

				Результаты	Составляю	Составляющие результатов освоения (дескрипторы компетенций)		
Элемент образовательной программы (дисциплина, практика, ГИА	Семестр	Код компе- тенции	Наиме нование ком петен- ции	освое ния ООП	Код	Наименование		
		ПК(У)-10	Готов участвовать в подготовке технико- экономического обоснования проектов создания мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей	Р9	ПК(У)-10.32	Знать основы инженерно-проектной деятельности, основы технико-экономического обоснования проектов создания мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей		

2. Показатели и методы оценивания

	Планируемые результаты обучения по дисциплине	Код контролируе-	Наименование раздела дисциплины	Методы оценивания
Код	Наименование	мой компетенции (или ее части)		(оценочные мероприятия)
РД1	Знать принципы действия и математическое описание составных частей мехатронных и робототехнических систем; основные принципы проектирования систем автоматизации и управления объектами; различного назначения в режиме реального времени с использованием процедурного объектно-ориентированного моделирования способов проектирования.	ПК(У)-3 ПК(У)-4	Раздел (модуль) 1. Жизненный цикл изделия. Этап предпроектной подготовки Раздел (модуль) 2. Эскизное проектирование	Контрольная работа Опрос Реферат
РД2	Знать состав конструкторской проектной документации электрических и электронных узлов (в т.ч. микропроцессорных) мехатронных и робототехнических систем; состав рабочей конструкторской документации механических сборочных единиц и деталей мехатронных и робототехнических систем; современные системы моделирования мехатронных и робототехнических систем.	ПК(У)-4	Раздел (модуль) 1. Жизненный цикл изделия. Этап предпроектной подготовки Раздел (модуль) 2. Эскизное проектирование	Контрольная работа Опрос Реферат
РД3	Уметь выполнять расчетно-графические работы по проектированию информационных, электромеханических, электрогидравлических, электронных и микропроцессорных модулей мехатронных и робототехнических систем; оценивать проектируемые узлы и агрегаты по экономической эффективности	ПК(У)-9	Раздел (модуль) 1. Жизненный цикл изделия. Этап предпроектной подготовки Раздел (модуль) 2. Эскизное проектирование	Контрольная работа Опрос
РД-4	Владеть опытом проектирования систем автоматизации и управления, применения программно-технических средств для построения мехатронных и робототехнических систем.	ПК(У)-10	Раздел (модуль) 1. Жизненный цикл изделия. Этап предпроектной подготовки Раздел (модуль) 2. Эскизное проектирование	Контрольная работа

3. Шкала оценивания

Порядок организации оценивания результатов обучения в университете регламентируется отдельным локальным нормативным актом – «Система оценивания результатов обучения в Томском политехническом университете (Система оценивания)» (в действующей редакции).

Используется балльно-рейтинговая система оценивания результатов обучения. Итоговая оценка (традиционная и литерная) по видам учебной деятельности (изучение дисциплин, УИРС, НИРС, курсовое проектирование, практики) определяется суммой баллов по результатам текущего контроля и промежуточной аттестации (итоговая рейтинговая оценка - максимум 100 баллов).

Распределение основных и дополнительных баллов за оценочные мероприятия текущего контроля и промежуточной аттестации устанавливается календарным рейтинг-планом дисциплины.

Рекомендуемая шкала для отдельных оценочных мероприятий входного и текущего конгроля

% выполнения задания	Соответствие традици- онной оценке	Определение оценки
90%÷100%		Отличное понимание предмета, всесторонние знания, отличные умения и владение опытом практической деятельности, необходимые результаты обучения сформированы, их качество оценено количеством баллов, близким к максимальному
70% - 89%	«Хорошо»	Достаточно полное понимание предмета, хорошие знания, умения и опыт практической деятельности, необходимые результаты обучения сформированы, качество ни одного из них не оценено минимальным количеством баллов
55% - 69%		Приемлемое понимание предмета, удовлетворительные знания, умения и опыт практической деятельности, необходимые результаты обучения сформированы, качество некоторых из них оценено минимальным количеством баллов
0% - 54%	«Неудовл»	Результаты обучения не соответствуют минимально достаточным требованиям

Шкала для оценочных мероприятий и дифференцированного зачета

Степень сформированности результатов обучения	Балл	Соответствие тради- ционной оценке	Определение оценки			
90% ÷ 100%	90 ÷ 100	«Отлично»	Отличное понимание предмета, всесторонние знания, отличные умения и владение опытом практической деятельности, необходимые результаты обучения сформированы, их качество оценено количеством баллов, близким к максимальному			
70% ÷ 89%	70 ÷ 89	«Хорошо»	Достаточно полное понимание предмета, хорошие знания, умения и опыт практической деятельности, необходимые результаты обучения сформированы, качество ни одного из них не оценено минимальным количеством баллов			
55% ÷ 69%	55 ÷ 69	«Удовл»	Триемлемое понимание предмета, удовлетворительные знания, умения и опыт практической деятельности, необходимые результаты обучения сформированы, качество некоторых из них оценено минимальным количеством баллов			
55% ÷ 100%	55 ÷ 100	«Зачтено»	Результаты обучения соответствуют минимально достаточным требованиям			
0% ÷ 54%	0 ÷ 54	«Неудовл»/ «Не зачтено»	Результаты обучения не соответствуют минимально достаточным требованиям			

4. Перечень типовых заданий

	Оценочные мероприятия	Примеры типовых контрольных заданий
1.	Опрос	Примерные вопросы:
		1. Эскизное проектирование
		2. Постановка вопроса проектирования

	Оценочные мероприятия	Примеры типовых контрольных заданий			
		3. Каким документом оканчивается предпроектная подготовка			
		4. Состав и структура ТЗ			
2.	Темы рефератов	1. Роботы в сфере ЖКХ. Состояние вопроса. Возможные пути развития.			
		2. Роботизация сбора дикоросов в России			
		3. Роботы в лесном хозяйстве Западной Сибири. Проблемы внедрения			
3.	Контрольная работа	Примерные вопросы:			
		1. Эвристические методы принятия решения.			
		2. Мозговой штурм. Brain Writing.			
		3. Синектика. Разработка сценариев.			
		4. Морфологический анализ.			
		5. Принцип деком позиции в робототехнике. Суть метода. Эффективность применения.			
		6. Принцип деком позиции на примере робота-комбайна для сбора дикоросов в условиях си-			
		бирских болот.			
		7. Эскизирование.			
		8. Эскизная компоновка.			
		9. Номенклатура документов для стадий проектирования			
		10. Государственные стандарты. Стандарты предприятия.			
		11. Стадии разработки конструкторской документации.			
		12. Идеология CALS.			

5. Методические указания по процедуре оценивания

	Оценочные мероприятия	Процедура проведения оценочного мероприятия и необходимые методические указания			
1.	Опрос	Опрос проводится на каждом лекционных занятии в виде одного, двух вопросов по прочитанной			
		лекции на понимание материала.			
2.	Реферат	Реферат выполняется студентом письменно и предоставляется преподавателю в распечатанном			
		виде. Реферат включает в себя расширенный ответ по предложенной теме.			
3.	Контрольная работа	Контрольная работа проводится в письменной форме во время аудиторных занятий. Студенту			
		выдается индивидуальный вариант с задачами, по пройденной теме. Студент должен представить			
		в письменном виде решение предложенных задач, оформленных соответствующим образом.			
		Преподаватель проверяет работу и выставляет оценку			
4.	Зачет	Зачет осуществляется в соответствии с Положением о проведении текущего контроля и проме-			
		жуточной аттестации ТПУ.			
		Зачет сдают только те студенты, которые не набрали по результатам текущей аттестации мини-			
		мального не обходимого количества баллов (55 из 100).			

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ Федеральное государ ственное авто номное образовательное учреждение

высшего профессионального образования «НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ ТОМСКИЙ ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»

КАЛЕНДАРНЫЙ РЕЙТИНГ-ПЛАН ДИСЦИПЛИНЫ 2020/2021 учебный год

	ОЦЕНКИ		Дисциплина	Лекции	16	час.
«Отлично»	A	90 – 100 баллов	<u>«Проектирование роботов и робототехнических систем»</u>	Практ. занятия	16	час.
«Опично»	A	90 – 100 Gairior		Лаб. занятия		час.
	В	80 – 89 баллов	для студентов гр. 8Е71	Всего ауд. работа	32	час.
«Хорошо»	С	70 – 79 баллов	Инже нерной школы информационных технологий и робототехники по направлениям 15.03.06 Мехатроника и робототехника	CPC	76	час.
«Удовл.»	D	65 – 69 баллов		итого	108	час.
	Е	55 – 64 баллов			3	з. е.
Зачтено	P	55 – 100 баллов	Лектор: Тырышкин А.В.			
Неудовлетво- рительно / неза- чтено	F	0 – 54 баллов				

Результаты обучения по дисциплине:

РД1	Знать принципы действия и математическое описание составных частей мехатронных и робототехнических систем; основные принципы проектирования систем автоматизации и управления объектами; различного назначения в режиме реального времени с использованием процедурного объектно-ориентированного моделирования способов про-
	ектирования.
РД2	Знать состав конструкторской проектной документации электрических и электронных узлов (в т.ч. микропроцессорных) мехатронных и робототехнических и робототехнических систем; современные системы моделирования мехатронных и робототехнических систем; современные системы моделирования мехатронных и робототехнических систем.
РД3	Уметь выполнять расчетно-графические работы по проектированию информационных, электромеханических, электрогидравлических, электронных и микропроцессорных модулей мехатронных и робототехнических систем; оценивать проектируемые узлы и агрегаты по экономической эффективности
РД4	Владеть опытом проектирования систем автоматизации и управления, применения программно-технических средств для построения мехатронных и робототехнических систем.

Оценочные мероприятия:

Для дисциплин с формой контроля - зачет

	Оценочные мероприятия Кол-во			
	Текущий контроль:		100	
П	Посещение лекционных занятий	8	16	

TK1	Опрос	2	20				
ТК2	Контрольная работа	2	24				
ТК3	Работа на практическом занятии	8	40				
	100						

Дополнительные баллы

	Учебная деятельность /	Кол-во	Баллы
	оценочные мероприятия		
ДП1	Реферат	1	15
	ОТОТИ		15

		. 9 2	9 9		-во часов	Оценочное меро- приятие		Информационное обеспечение		
Неделя	Дата нача- ла недели	Lata hava- ☐ # ☐		Ауд.	Сам.	приятие	Кол-во баллов	Учебная лигература	Интернет- ресурсы	Видео- ресурсы
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
1	01.09	РД1 РД2	Лекция 1. Постановка вопроса проектирования. Актуальность разработки.	2		П	2	OCH 1	ЭР 1	
2	08.09	РД1	Практическая работа 1. Проблема и проблематика.	2		TK3				
		РД2 РД3	Выполнение мероприятий в рамках самостоятельной работы студента:		4					
3	15.09	РД1 РД2	Лекция 2 Жизненный цикл изделия.	2		ТК1	2	OCH 1	ЭР 1	П
4	22.09	РД2 РД3	Практическая работа 2. Составление функциональной спецификации	2		TK3				
			Выполнение мероприятий в рамках самостоятельной работы студента		4					
5	29.09	29.09 РД1 Лекция3 Предпроектная подготовка. Функциональная спецификация.		2		П	2	OCH 1	ЭР 1	
			Выполнение мероприятий в рамках самостоятельной работы студента:		4					
6	06.10	РД2	Практическая работа 3. Разработка технического задания. Связь параметров с функциями.			TK3				
7	13.10	РД1		2		П	2	OCH 1	ЭР 1	
/	13.10	РД2 РД3	Лекция 4. Техническое задание. Эскизный проект (2часа).	2		TK1	10	OCH I	Jr 1	
8	20.10	РД2 РД3	РД2 Практическая работа 4. Программные и аппаратные блоки (2			TK3				
			Выполнение мероприятий в рамках самостоятельной работы студента:		4					
9	27.10		2 Контрольная работа 1 3 <i>Реферам</i>		5 5	ТК2 ДП1	12 5	ОСН 1 ДОП 2	ЭР 1 ЭР I	
		тдт	Всего по контрольной точке (аттестации) 1	16	38		60/50			

				Кол-	-во часов	Оценочное меро- приятие		Информационное обеспечение		
Неделя	Дата нача- ла недели	Результат обучения по дисциплине	У чебная деятельность	Ауд.	Сам.	приятие	Кол-во баллов	Учебная лигература	Интернет- ресурсы	В идео- ресурсы
10	04.10	РД3 РД4	Лекция 5. Робот и роботехническая система. Принципиальные различия в подходах к проектированию (2 часа).	2		П	2			
11	11.10	Практическая работа 5 Принцип декомпозиции на примере робота-комбайна для сбора дикоросов в условиях сибирских болот (2 часа).		2		TKI TK3		OCH 1	ЭР 1	
			Выполнение мероприятий в рамках самостоятельной работы студента:		0			O CIL 1	OD 1	
12	18.10	РД1 РД2 РД3	Лекция 6. Анализ известных решений. Выбор компромиссного варианта Привлечение специалистов. Эвристические методы принятия решения. Мозговой штурм. Brain Writing. Синектика. Разработка сценариев. Деловые игры. Морфологический анализ (2часа).		8	П	5 2	OCH 1	ЭР 1	
13	25.10	РД1 РД2	Практическая работа 6. Идеология CALS (2часа).	2		TK3		OCH 2	ЭР 1	
			Выполнение мероприятий в рамках самостоятельной работы студента:		4			OCH 3	ЭР 1	
14	02.11	РД1 РД2 РД4	Лекция 7. Принцип декомпозиции в робототехнике. Суть метода (2часа).	2		П	2			
15	09.11	РД1 РД2 Тей робота. Разработка алгоритма (2часа).		2		TK1 TK3		ДОП 1-2		
			Выполнение мероприятий в рамках самостоятельной работы студента:		4					
1.6	16.11			2		П	2			
16	16.11	РД1 РД2 РД3	лекция 8. Номенклатура документов для стадий проектирования. Государственные стандарты. Стандарты предприятия. Стадии разработки конструкторской документации. Суть идеологии (2часа).	2		П	2 10			
17	23.11	РД3 РД4	Практическая работа 8. 8. Разработка дерева вызова процедур. Язык проектирования (2часа).	2		TK3				

		тт по пне		Кол-во часов		Оценочное меро-		Информат	ционное обеспеч	ение
Неделя	Дата нача- ла недели	11-11 11-11 11-11	Учебная деягельность	Ауд.	Сам.	приятие	Кол-во баллов	Учебная лигература	Интернет- ресурсы	В идео- ресурсы
			Выполнение мероприятий в рамках самостоятельной работы студента:							
18	30.11		Конференц-неделя 2							
		РД2	Контрольная работа 2			TK2	12	OCH 1-3	ЭР 1	
		РД3								
		РД4								
			Всего по контрольной точке (аттестации) 2	16	38		100			
			Общий объем работы по дисциплине	32	76		100			

Информационное обеспечение:

№ (код)	О сновная учебная литература (ОСН)	№ (код)	Название электрон-	Адрес ресурса
			ного ресурса (ЭР)	
OCH 1	Лукинов, А. П Проектирование мехатронных и робототехнических устройств	ЭP 1	Электронная библио-	https://e.lanbook.com/
	[Электронный ресурс] / Лукинов А. П – Санкт-Петербург: Лань, 2012. – 608 с.		течная система	
	– Книга из коллекции Лань - Инженерно-технические науки. – ISBN 978-5-		«Лань».	
	8114-1166-5. Схема досту-			
	па: http://e.lanbook.com/books/element.php?p11 cid=25&p11 id=2765 (контент)			
	(дата обращения: 15.05.2017 г.)			
OCH 2	Стандартизация робототехнических устройств [Электронный ресурс] / Т. В.	ЭР2	Электронная биб-	http://www.studentlibrary.ru/
	Александрова [и др.] // Перспективные системы и задачи управления материа-		лиотечная система	•
	лы Одиннадцатой всероссийской научно-практической конференции и Седьмой		«Консультант сту-	
	молодёжной школы-семинара "Управление и обработка информации в техни-		дента»	
	ческих системах", [4-8 апреля 2016 г.]: – 2016 . – Т. 2 . – [С. 184-196] . – Загла-		A	
	вие с экрана. — [Библиогр.: с. 195-196 (19 назв.)]. – Свободный доступ из сети			
	Интернет. Схема досту-			
	па: http://www.psct.ru/files/TOM_II.pdf#page=185 (контент) (дата обращения:			
0.011.0	15.05.2017 r.)	DD2		
OCH 3	Неганов, Вячеслав Александрович. Устройства СВЧ и антенны [учебник]: / В.	ЭР3	Электронная биб-	http://znanium.com
	А. Неганов, Д. С. Клюев, Д. П. Табаков. – Стер. – Москва: ЛЕНАНД, 2016 Ч. 1:		лиотечная система	
	Проектирование, конструктивная реализация, примеры применения устройств		«Znanium»	
	СВЧ . – Москва: ЛЕНАНД, 2016. – 602 с.: ил. – Библиогр.: с. 580-591 – ISBN			
	978-5-9710-3365-3.Схема досту-			
	па: http://catalog.lib.tpu.ru/catalogue/simple/document/RU%5CTPU%5Cbook%5C3			
	42580 (контент) (дата обращения: 15.05.2017 г.)			

№ (код)	Дополнитель ная учебная литература (ДОП)	№ (код)	Видеоре сурсы (ВР)	Адрес ресурса
ДОП 1	Бройнль, Томас. Встраиваемые робототехнические системы: проектирование и			
	применение мобильных роботов со встроенными системами управления: пер. с			
	англ. / Т. Бройнль. – Москва; Ижевск: Институт компьютерных исследований,			
	2012. – 520 с.: ил. – Динамические системы и робототехника. – Библиография в			
	конце глав – ISBN 978-5-4344-0046-6. Схема доступа:			
	http://catalog.lib.tpu.ru/catalogue/simple/document/RU%5CTPU%5Cbook%5C2470			
	79.pdf(контент) (дата обращения: 15.05.2017 г.)			
ДОП 2	Бухтияров, А. С Средства беспроводного обмена данными между автономны-			
	ми мобильными роботами [Электронный ресурс] / А. С. Бухтияров; Кузбасский			
	государственный технический университет (КузГТУ); науч. рук. И. С. Сыркин			
	// Современные техника и технологии сборник трудов XVIII международной			
	научно-практической конференции студентов, аспирантов и молодых ученых,			
	Томск, 9-13 апреля 2012 г: в 3 т.: / Национальный исследовательский Томский			
	политехнический университет (ТПУ) . -2012 . $-\frac{T.2}{}$. $-$ [C. 283-284] . $-$ 3агла-			
	вие с титульного листа Свободный доступ из сети Интернет Adobe			
	ReaderСхема досту-			
	па: http://www.lib.tpu.ru/fulltext/v/Conferences/2012/C2/V2/v2_138.pdf (контент) (дата обращения: 15.05.2017 г.)			

Составил:

«25» июня 2020 г.

(Тырышкин А.В.)

Согласовано:

Руководитель подразделения «25» июня 2020 г.

A

(Филипас А.А.)