

**Министерство науки и высшего образования РФ
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Национальный исследовательский университет «МЭИ»**

Направление подготовки/специальность: 15.03.06 Мехатроника и робототехника

Наименование образовательной программы: Компьютерные технологии управления в робототехнике и мехатронике

Уровень образования: высшее образование - бакалавриат

Форма обучения: Очная

**Оценочные материалы
по дисциплине
Специальные главы механики роботов**

**Москва
2024**

ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ РАЗРАБОТАЛ:

Разработчик

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Адамов Б.И.
	Идентификатор	R2db20bbf-AdamovBI-4e0d2620

Б.И. Адамов

СОГЛАСОВАНО:

Руководитель
образовательной
программы

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Адамов Б.И.
	Идентификатор	R2db20bbf-AdamovBI-4e0d2620

Б.И. Адамов

Заведующий
выпускающей кафедрой

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Меркурьев И.В.
	Идентификатор	Rd52c763c-MerkuryevIV-1e4a883c

И.В.
Меркурьев

ОБЩАЯ ЧАСТЬ

Оценочные материалы по дисциплине предназначены для оценки: достижения обучающимися запланированных результатов обучения по дисциплине, этапа формирования запланированных компетенций и уровня освоения дисциплины.

Оценочные материалы по дисциплине включают оценочные средства для проведения мероприятий текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации.

Формируемые у обучающегося компетенции:

1. ПК-1 Способен участвовать в проектировании и конструировании экспериментальных макетов мехатронных и робототехнических систем, изделий детской и образовательной робототехники

ИД-1 Способен выполнять разработку схмотехнических решений и проведения расчетов опытных образцов мехатронных и робототехнических устройств, изделий детской и образовательной робототехники с применением современных компьютерных технологий

и включает:

для текущего контроля успеваемости:

Форма реализации: Проверка задания

1. Выполнение части 1 РГР (Расчетно-графическая работа)
2. Выполнение части 2 РГР (Расчетно-графическая работа)
3. Выполнение части 3 РГР (Расчетно-графическая работа)

БРС дисциплины

8 семестр

Раздел дисциплины	Веса контрольных мероприятий, %			
	Индекс КМ:	КМ-1	КМ-2	КМ-3
	Срок КМ:	4	8	11
Специальные задачи кинематики роботов				
Аналитическое решение задач кинематики манипуляционных роботов		+		
Исследование манипулятивности конфигураций. Сингулярные конфигурации			+	
Основы динамики мобильных колёсных роботов				
Основы динамики мобильных колёсных роботов				+
Вес КМ:		30	30	40

\$Общая часть/Для промежуточной аттестации\$

СОДЕРЖАНИЕ ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ

I. Оценочные средства для оценки запланированных результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с индикаторами достижения компетенций

Индекс компетенции	Индикатор	Запланированные результаты обучения по дисциплине	Контрольная точка
ПК-1	ИД-1ПК-1 Способен выполнять разработку схемотехнических решений и проведения расчетов опытных образцов мехатронных и робототехнических устройств, изделий детской и образовательной робототехники с применением современных компьютерных технологий	Знать: методы исследования динамики неавтономных систем основные методы аналитического решения обратных задач кинематики роботов числовые характеристики конфигураций манипулятора Уметь: получать уравнения динамики роботов, используя математические пакеты проводить исследование числовых характеристик конфигураций манипулятора решать обратные задачи кинематики роботов, используя математические пакеты	Выполнение части 1 РГР (Расчетно-графическая работа) Выполнение части 2 РГР (Расчетно-графическая работа) Выполнение части 3 РГР (Расчетно-графическая работа)

II. Содержание оценочных средств. Шкала и критерии оценивания

КМ-1. Выполнение части 1 РГР

Формы реализации: Проверка задания

Тип контрольного мероприятия: Расчетно-графическая работа

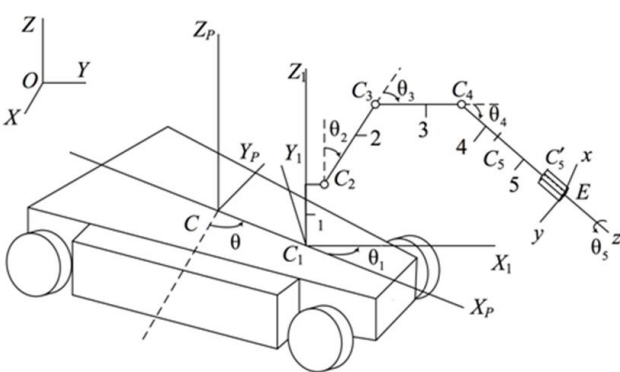
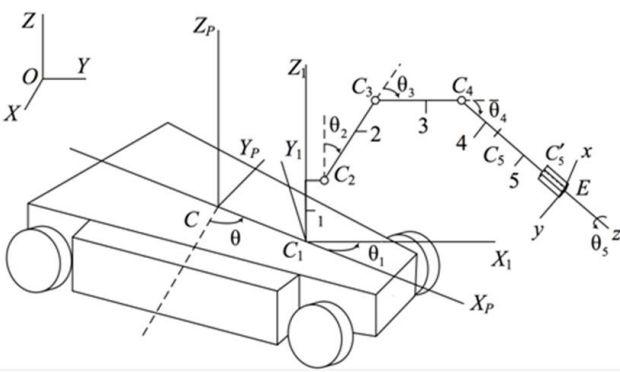
Вес контрольного мероприятия в БРС: 30

Процедура проведения контрольного мероприятия: Выполняется проверка выполненного студентов задания

Краткое содержание задания:

Провести аналитическое решение задач кинематики манипулятора в математическом пакете

Контрольные вопросы/задания:

Знать: основные методы аналитического решения обратных задач кинематики роботов	1. Постановка прямой задачи кинематики 2. Постановка обратной задачи кинематики 3. Изложите методы аналитического решения обратной задачи кинематики
Уметь: решать обратные задачи кинематики роботов, используя математические пакеты	1. Решить прямую задачу о положениях мобильного манипулятора KUKA youBot в математическом пакете  2. Решить обратную задачу о положениях мобильного манипулятора KUKA youBot в математическом пакете 

Описание шкалы оценивания:

Оценка: 5

Нижний порог выполнения задания в процентах: 95

Описание характеристики выполнения знания:

Оценка: 4

Нижний порог выполнения задания в процентах: 80

Описание характеристики выполнения знания:

Оценка: 3

Нижний порог выполнения задания в процентах: 60

Описание характеристики выполнения знания:

Оценка: 2

Описание характеристики выполнения знания: Работа не начата или выполнена с грубыми ошибками

КМ-2. Выполнение части 2 РГР

Формы реализации: Проверка задания

Тип контрольного мероприятия: Расчетно-графическая работа

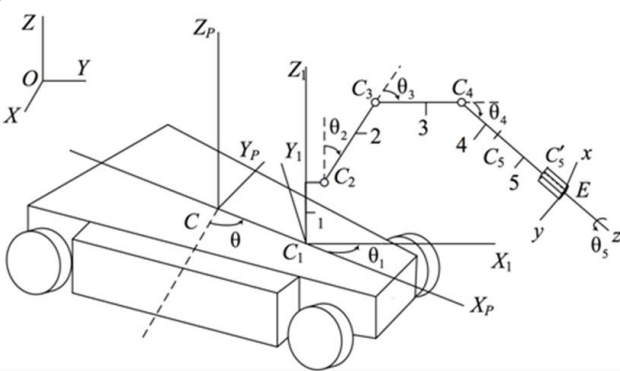
Вес контрольного мероприятия в БРС: 30

Процедура проведения контрольного мероприятия: Выполняется проверка выполненного студентами задания

Краткое содержание задания:

Провести анализ манипулятивности конфигурации робота. Провести анализ сингулярных конфигураций

Контрольные вопросы/задания:

Знать: числовые характеристики конфигураций манипулятора	1.Что такое сингулярная конфигурация робота? 2.Что такое сингулярное направление? 3.Что такое манипулятивность? Что она характеризует?
Уметь: проводить исследование числовых характеристик конфигураций манипулятора	1.Получить матрицу Якоби манипулятора KUKA youBot  2.Определить сингулярные конфигурации манипулятора. Исследовать движения, невозможные в таких конфигурациях 3.Получить манипулятивность конфигурации робота youBot как функцию обобщённых координат. Выявить конфигурации с максимальной манипулятивностью

Описание шкалы оценивания:

Оценка: 5

Нижний порог выполнения задания в процентах: 95

Описание характеристики выполнения знания:

Оценка: 4

Нижний порог выполнения задания в процентах: 80

Описание характеристики выполнения знания:

Оценка: 3

Нижний порог выполнения задания в процентах: 60

Описание характеристики выполнения знания:

Оценка: 2

Описание характеристики выполнения знания: Работа не начата или выполнена с грубыми ошибками

КМ-3. Выполнение части 3 РГР

Формы реализации: Проверка задания

Тип контрольного мероприятия: Расчетно-графическая работа

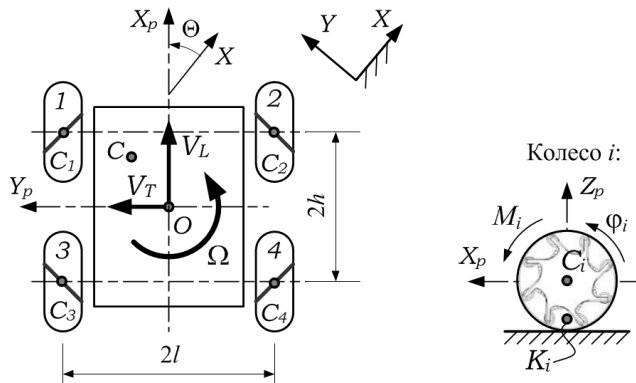
Вес контрольного мероприятия в БРС: 40

Процедура проведения контрольного мероприятия: Выполняется проверка выполненного студентами задания

Краткое содержание задания:

Получить уравнения динамики шасси мобильного робота

Контрольные вопросы/задания:

Знать: методы исследования динамики неголономных систем	1. Какие физические условия определяют неголономные связи, налагаемые на движение мобильного робота? 2. Запишите уравнения Лагранжа с неопределёнными множителями для мобильного робота 3. Запишите уравнения Аппеля для мобильного робота
Уметь: получать уравнения динамики роботов, используя математические пакеты	1. Получить уравнения динамики робота, используя уравнения Лагранжа с неопределёнными множителями  2. Получить уравнения динамики робота, используя уравнения Аппеля



Описание шкалы оценивания:

Оценка: 5

Нижний порог выполнения задания в процентах: 95

Описание характеристики выполнения знания:

Оценка: 4

Нижний порог выполнения задания в процентах: 80

Описание характеристики выполнения знания:

Оценка: 3

Нижний порог выполнения задания в процентах: 60

Описание характеристики выполнения знания:

Оценка: 2

Описание характеристики выполнения знания: Работа не начата или выполнена с грубыми ошибками

СОДЕРЖАНИЕ ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ

8 семестр

Форма промежуточной аттестации: Зачет с оценкой

Пример билета

1. Понятие о сингулярных конфигурациях. Сингулярные направления
2. Уравнения Лагранжа с неопределёнными множителями

Процедура проведения

Зачёт проводится в письменной форме по билетам

1. Перечень компетенций/индикаторов и контрольных вопросов проверки результатов освоения дисциплины

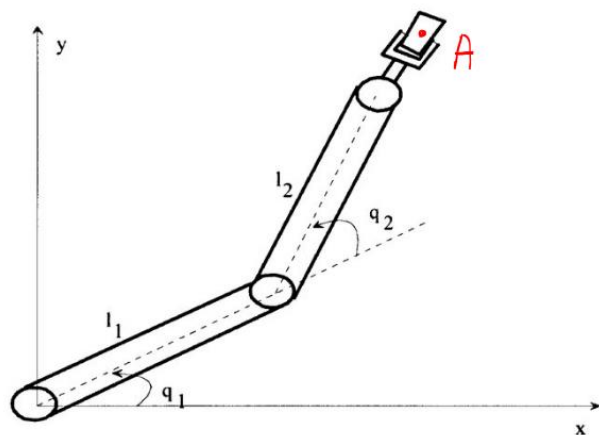
1. Компетенция/Индикатор: ИД-1_{ПК-1} Способен выполнять разработку схмотехнических решений и проведения расчетов опытных образцов мехатронных и робототехнических устройств, изделий детской и образовательной робототехники с применением современных компьютерных технологий

Вопросы, задания

1. Постановка задач кинематики манипуляторов
2. Аналитическое решение прямой задачи кинематик манипулятора youBot
3. Аналитическое решение задачи кинематик манипулятора youBot
4. Манипулятивность. Связь манипулятивности и сингулярности конфигурации
5. Задача построения траектории выходного звена манипулятора с максимизацией манипулятивности
6. Уравнения Лагранжа с неопределёнными множителями
7. Уравнения Аппеля
8. Мобильные колёсные роботы как неголономные системы
9. Вывод уравнений динамики меканум-платформы youBot

Материалы для проверки остаточных знаний

1. Решение прямой задачи кинематики двухзвенного робота задаётся формулами:

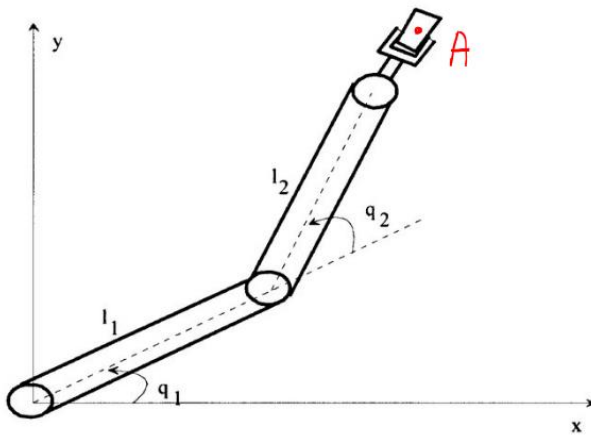


Ответы:

1. $x_A = L1 \cdot \cos(q1) + L2 \cdot \cos(q2)$, $y_A = L1 \cdot \sin(q1) + L2 \cdot \sin(q2)$
2. $x_A = L1 \cdot \cos(q1) + L2 \cdot \cos(q1+q2)$, $y_A = L1 \cdot \sin(q1) + L2 \cdot \sin(q1+q2)$
3. $x_A = L1 \cdot \cos(q1) + L2 \cdot \sin(q1+q2)$, $y_A = L1 \cdot \sin(q1) + L2 \cdot \cos(q1+q2)$

Верный ответ: 2

2. Манипулятивность двухзвенного манипулятора задаётся формулой:

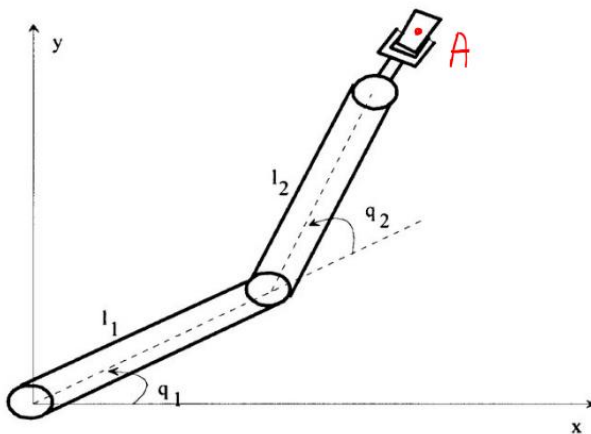


Ответы:

1. $M = L1 * L2 * |\cos(q2)|$
2. $M = L1 * L2 * |\sin(q1 + q2)|$
3. $M = L1 * L2 * |\sin(q2)|$

Верный ответ: 3

3. Сингулярная конфигурация двухзвенного манипулятора имеет место при:



Ответы:

1. $q2 = 0, q2 = \pi$
2. $q2 = \pi/2, q2 = 0$
3. $q1 = q2 = \pi$

Верный ответ: 1

4. Модуль определителя матрицы Якоби манипулятора это:

Ответы:

1. Сингулярность
2. Манипулятивность
3. Динамическая манипулятивность

Верный ответ: 2

5. В сингулярной конфигурации манипулятивность:

Ответы:

1. Равна нулю
2. Максимальна
3. Не определена

Верный ответ: 1

6. Неголономные связи, налагаемые на движение колёсного робота, определяются:

Ответы:

1. условием движения тел без деформаций

2. условиями непроскальзывания колёс

3. условием трансверсальности

Верный ответ: 2

7. Какие уравнения из перечисленных нельзя использовать для описания динамики неголономной системы?

Ответы:

1. Лагранжа с неопределёнными множителями

2. Аппеля

3. Лагранжа второго рода

Верный ответ: 3

8. При выводе уравнений Лагранжа с неопределёнными множителями

Ответы:

1. условия неголономных связей нельзя подставлять в кинетическую энергию

2. условия неголономных связей можно подставлять в кинетическую энергию

1. условия неголономных связей нужно подставлять в кинетическую энергию

Верный ответ: 1

II. Описание шкалы оценивания

Оценка: 5

Нижний порог выполнения задания в процентах: 85

Описание характеристики выполнения знания: Ответы даны верно, ответы полные

Оценка: 4

Нижний порог выполнения задания в процентах: 70

Описание характеристики выполнения знания: Ответы даны в целом верно, ответы неполные

Оценка: 3

Нижний порог выполнения задания в процентах: 50

Описание характеристики выполнения знания: Ответы даны с ошибками, ответы неполные

Оценка: 2

Описание характеристики выполнения знания: Ответы даны с грубыми ошибками, ответы фрагментарные. Ответы не даны

III. Правила выставления итоговой оценки по курсу

Оценка определяется в соответствии с Положением о балльно-рейтинговой системе для студентов НИУ «МЭИ» на основании семестровой и зачётной составляющих