

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: Мехатроника и робототехника

Уровень образования: высшее образование - бакалавриат

Форма обучения: Очная

Рабочая программа дисциплины
ПРАКТИКУМ ПО ПРОТОТИПИРОВАНИЮ И ПРОГРАММИРОВАНИЮ
МЕХАТРОННЫХ И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ УСТРОЙСТВ

Блок:	Блок 1 «Дисциплины (модули)»
Часть образовательной программы:	Часть, формируемая участниками образовательных отношений
№ дисциплины по учебному плану:	Б1.Ч.02
Трудоемкость в зачетных единицах:	6 семестр - 2;
Часов (всего) по учебному плану:	72 часа
Лекции	не предусмотрено учебным планом
Практические занятия	6 семестр - 28 часа;
Лабораторные работы	не предусмотрено учебным планом
Консультации	проводится в рамках часов аудиторных занятий
Самостоятельная работа	6 семестр - 43,7 часа;
в том числе на КП/КР	не предусмотрено учебным планом
Иная контактная работа	проводится в рамках часов аудиторных занятий
включая:	
Индивидуальный проект	
Промежуточная аттестация:	
Зачет с оценкой	6 семестр - 0,3 часа;

Москва 2023

ПРОГРАММУ СОСТАВИЛ:

Преподаватель

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Орлов И.В.
	Идентификатор	Rdedd75c5-OrlovIV-3bff3095

И.В. Орлов

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

1. ЦЕЛИ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Цель освоения дисциплины: приобретение практических навыков разработки мехатронных систем и их программного обеспечения. При изучении дисциплины вырабатываются навыки практического использования методов проектирования мехатронных систем и программного обеспечения для них..

Задачи дисциплины

- овладение методами написания алгоритмов управления и моделирования мобильных роботов;
- формирование устойчивых навыков по применению методов проектирования программного обеспечения.

Формируемые у обучающегося **компетенции** и запланированные **результаты обучения** по дисциплине, соотнесенные с **индикаторами достижения компетенций**:

Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Запланированные результаты обучения
ПК-1 Способен участвовать в проектировании и конструировании экспериментальных макетов мехатронных и робототехнических систем, изделий детской и образовательной робототехники	ИД-1 _{ПК-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: - общие принципы разработки конструкции и подбора информационно-измерительных и управляющих устройств. уметь: - уметь использовать современные технологии для изготовления элементов конструкции мобильного робота.
ПК-1 Способен участвовать в проектировании и конструировании экспериментальных макетов мехатронных и робототехнических систем, изделий детской и образовательной робототехники	ИД-2 _{ПК-1} Способен разрабатывать программное обеспечение для управления прототипами роботов и мехатронных устройств, изделий детской и образовательной робототехники	знать: - основы программирования мобильных роботов на языках высокого уровня. уметь: - уметь программировать мобильных роботов на языках высокого уровня.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ ВО

Дисциплина относится к основной профессиональной образовательной программе Мехатроника и робототехника (далее – ОПОП), направления подготовки 15.03.06 Мехатроника и робототехника, уровень образования: высшее образование - бакалавриат.

Требования к входным знаниям и умениям:

- знать современные информационные технологии;
- знать языки программирования высокого уровня;
- уметь работать с современными информационными технологиями и программами автоматизированного проектирования и обработки информации;
- уметь применять типовые алгоритмы исследования движения механических систем.

Результаты обучения, полученные при освоении дисциплины, необходимы при выполнении выпускной квалификационной работы.

3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

3.1 Структура дисциплины

Общая трудоемкость дисциплины составляет 2 зачетных единицы, 72 часа.

№ п/п	Разделы/темы дисциплины/формы промежуточной аттестации	Всего часов на раздел	Семестр	Распределение трудоемкости раздела (в часах) по видам учебной работы										Содержание самостоятельной работы/ методические указания
				Контактная работа							СР			
				Лек	Лаб	Пр	Консультация		ИКР		ПА	Работа в семестре	Подготовка к аттестации /контроль	
КПР	ГК	ИККП	ТК											
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
1	Общие концепции прототипирования и разработки мобильных роботов для учебных и соревновательных целей	24	6	-	-	12	-	-	-	-	-	12	-	<p><u>Подготовка к практическим занятиям:</u> Написание программы считывания экспериментальных данных. <u>Изучение материалов литературных источников:</u> [1], стр. 87-121</p>
1.1	Разработка и прототипирование узлов и деталей мобильного робота	12		-	-	6	-	-	-	-	-	6	-	
1.2	Сборка и наладка мобильного робота	12		-	-	6	-	-	-	-	-	6	-	
2	Разработка ПО для управления мобильными роботами	30		-	-	16	-	-	-	-	-	14	-	
2.1	Разработка алгоритма и циклограммы для решения поставленной задачи	12		-	-	6	-	-	-	-	-	6	-	
2.2	Разработка и отладка управляющей программы	18		-	-	10	-	-	-	-	-	8	-	
	Зачет с оценкой	18.0		-	-	-	-	-	-	-	-	0.3	-	17.7
	Всего за семестр	72.0		-	-	28	-	-	-	-	-	0.3	26	17.7
	Итого за семестр	72.0	-	-	28	-	-	-	-	-	0.3	43.7		

Примечание: Лек – лекции; Лаб – лабораторные работы; Пр – практические занятия; КПр – аудиторные консультации по курсовым проектам/работам; ИККП – индивидуальные консультации по курсовым проектам/работам; ГК- групповые консультации по разделам дисциплины; СР – самостоятельная работа студента; ИКР – иная контактная работа; ТК – текущий контроль; ПА – промежуточная аттестация

3.2 Краткое содержание разделов

1. Общие концепции прототипирования и разработки мобильных роботов для учебных и соревновательных целей

1.1. Разработка и прототипирование узлов и деталей мобильного робота

1.2. Сборка и наладка мобильного робота

2. Разработка ПО для управления мобильными роботами

2.1. Разработка алгоритма и циклограммы для решения поставленной задачи

Организация процесса управления мехатронной системой. Формирование ШИМ-сигнала. Алгоритмы управления мехатронной системой и мобильным роботом: элементарные двигательные задачи, логика взаимодействия с сенсорами, езда по полосе. Задача движения мобильного робота на инфракрасный маяк. Алгоритм решения задачи движения на маяк..

2.2. Разработка и отладка управляющей программы

3.3. Темы практических занятий

1. Разработка ПО для управления мобильными роботами: разработка алгоритма и циклограммы для решения поставленной задачи, организация процесса управления мехатронной системой, формирование ШИМ-сигнала, алгоритмы управления мехатронной системой и мобильным роботом, элементарные двигательные задачи, логика взаимодействия с сенсорами, езда по полосе, задача движения мобильного робота на инфракрасный маяк, алгоритм решения задачи движения на маяк.;

2. Общие концепции прототипирования и разработки мобильных роботов для учебных и соревновательных целей: определение параметров роботов в соответствии с функциональным назначением, определение набора датчиков, оценка характеристик приводов и аккумуляторов..

3.4. Темы лабораторных работ

не предусмотрено

3.5 Консультации

Групповые консультации по разделам дисциплины (ГК)

1. Обсуждение материалов по кейсам раздела "Общие концепции прототипирования и разработки программного обеспечения мехатронных и робототехнических систем."
2. Обсуждение материалов по кейсам раздела "Разработка ПО для управления робототехническими системами"

3.6 Тематика курсовых проектов/курсовых работ

Курсовой проект/ работа не предусмотрены

3.7. Соответствие разделов дисциплины и формируемых в них компетенций

Запланированные результаты обучения по дисциплине (в соответствии с разделом 1)	Коды индикаторов	Номер раздела дисциплины (в соответствии с п.3.1)		Оценочное средство (тип и наименование)
		1	2	
Знать:				
общие принципы разработки конструкции и подбора информационно-измерительных и управляющих устройств	ИД-1ПК-1	+		Индивидуальный проект/Проектирование и прототипирование узлов и комплектующих для сборки мобильного робота Индивидуальный проект/Сборка и наладка конструкции мобильного робота
основы программирования мобильных роботов на языках высокого уровня	ИД-2ПК-1		+	Индивидуальный проект/Разработка ПО для управления мобильным роботом
Уметь:				
уметь использовать современные технологии для изготовления элементов конструкции мобильного робота	ИД-1ПК-1	+		Индивидуальный проект/Проектирование и прототипирование узлов и комплектующих для сборки мобильного робота
уметь программировать мобильных роботов на языках высокого уровня	ИД-2ПК-1		+	Индивидуальный проект/Разработка ПО для управления мобильным роботом

4. КОМПЕТЕНТНОСТНО-ОРИЕНТИРОВАННЫЕ ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ДЛЯ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ РЕЗУЛЬТАТОВ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (ТЕКУЩИЙ КОНТРОЛЬ УСПЕВАЕМОСТИ, ПРОМЕЖУТОЧНАЯ АТТЕСТАЦИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ)

4.1. Текущий контроль успеваемости

6 семестр

Форма реализации: Проверка задания

1. Проектирование и прототипирование узлов и комплектующих для сборки мобильного робота (Индивидуальный проект)
2. Разработка ПО для управления мобильным роботом (Индивидуальный проект)
3. Сборка и наладка конструкции мобильного робота (Индивидуальный проект)

Балльно-рейтинговая структура дисциплины является приложением А.

4.2 Промежуточная аттестация по дисциплине

Зачет с оценкой (Семестр №6)

В диплом выставляется оценка за 6 семестр.

Примечание: Оценочные материалы по дисциплине приведены в фонде оценочных материалов ОПОП.

5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

5.1 Печатные и электронные издания:

1. Подураев Ю. В.- "Мехатроника: основы, методы, применение", Издательство: "Машиностроение", Москва, 2006 - (256 с.)
http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_cid=25&pl1_id=806;
2. Пош М.- "Программирование встроенных систем на C++ 17", Издательство: "ДМК Пресс", Москва, 2020 - (394 с.)
<https://e.lanbook.com/book/140589>.

5.2 Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение:

1. СДО "Прометей";
2. Office / Российский пакет офисных программ;
3. Windows / Операционная система семейства Linux;
4. Видеоконференции (Майнд, Сберджаз, ВК и др);
5. Компас 3D;
6. Acrobat Reader;
7. Arduino IDE.

5.3 Интернет-ресурсы, включая профессиональные базы данных и информационно-справочные системы:

1. ЭБС Лань - <https://e.lanbook.com/>
2. ЭБС "Университетская библиотека онлайн" - http://biblioclub.ru/index.php?page=main_ub_red
3. Научная электронная библиотека - <https://elibrary.ru/>
4. Электронная библиотека МЭИ (ЭБ МЭИ) - <http://elib.mpei.ru/login.php>

6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Тип помещения	Номер аудитории, наименование	Оснащение
Учебные аудитории для проведения практических занятий, КР и КП	С-108, Лаборатория Центра технологической поддержки образования	стол, стул, оборудование учебное, компьютер персональный
	С-200, Компьютерный класс каф. "РМДиПМ"	стол, стул, доска меловая, мультимедийный проектор, экран, компьютер персональный
	Ж-120, Машинный зал ИВЦ	сервер, кондиционер
Учебные аудитории для проведения промежуточной аттестации	Ж-120, Машинный зал ИВЦ	сервер, кондиционер
	Б-413, Учебная аудитория	стол преподавателя, стол, стул, доска меловая, мультимедийный проектор, экран, доска маркерная
Помещения для самостоятельной работы	НТБ-201, Компьютерный читальный зал	стол компьютерный, стул, стол письменный, вешалка для одежды, компьютерная сеть с выходом в Интернет, компьютер персональный, принтер, кондиционер
	С-200, Компьютерный класс каф. "РМДиПМ"	стол, стул, доска меловая, мультимедийный проектор, экран, компьютер персональный
Помещения для консультирования	С-105, Помещение ЦТПО	стол, стул, трибуна, шкаф, доска интерактивная, экран интерактивный, мультимедийный проектор, компьютер персональный
Помещения для хранения оборудования и учебного инвентаря	С-114/1, Массажная	

БАЛЛЬНО-РЕЙТИНГОВАЯ СТРУКТУРА ДИСЦИПЛИНЫ

Практикум по прототипированию и программированию мехатронных и робототехнических устройств

(название дисциплины)

6 семестр

Перечень контрольных мероприятий текущего контроля успеваемости по дисциплине:

- КМ-1 Проектирование и прототипирование узлов и комплектующих для сборки мобильного робота (Индивидуальный проект)
- КМ-2 Сборка и наладка конструкции мобильного робота (Индивидуальный проект)
- КМ-3 Разработка ПО для управления мобильным роботом (Индивидуальный проект)

Вид промежуточной аттестации – Зачет с оценкой.

Номер раздела	Раздел дисциплины	Индекс КМ:	КМ-1	КМ-2	КМ-3
		Неделя КМ:	4	10	13
1	Общие концепции прототипирования и разработки мобильных роботов для учебных и соревновательных целей				
1.1	Разработка и прототипирование узлов и деталей мобильного робота		+	+	
1.2	Сборка и наладка мобильного робота		+	+	
2	Разработка ПО для управления мобильными роботами				
2.1	Разработка алгоритма и циклограммы для решения поставленной задачи				+
2.2	Разработка и отладка управляющей программы				+
Вес КМ, %:			30	30	40