

Документ подписан простой электронной подписью  
Информация о владельце:  
ФИО: Клочков Юрий Сергеевич  
Должность: и.о. ректора  
Дата подписания: 15.04.2024 11:36:37  
Уникальный программный ключ:  
4e7c4ea90328ec8e65c5d8058549a2538d7400d1

**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

Федеральное государственное бюджетное  
образовательное учреждение высшего образования  
«ТЮМЕНСКИЙ ИНДУСТРИАЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»

**УТВЕРЖДАЮ**

Председатель КСН

Е.В. Артамонов

« 30 » 08 2024 г.

## **РАБОЧАЯ ПРОГРАММА**

дисциплина:	Автоматизированные транспортные и накопительные системы
направление подготовки:	15.03.06 Мехатроника и робототехника
направленность (профиль):	Робототехника и гибкие производственные модули
форма обучения:	очная

Рабочая программа разработана в соответствии с утвержденным учебным планом от 30.08.2021 г. и требованиями ОПОП по направлению подготовки 15.03.06 Мехатроника и робототехника, направленность (профиль): Робототехника и гибкие производственные модули к результатам освоения дисциплины «Автоматизированные транспортные и накопительные системы».

Рабочая программа рассмотрена  
на заседании кафедры Станки и инструменты  
Протокол № 1 от «30» 08 2021 г.

Заведующий кафедрой \_\_\_\_\_ Артамонов Е.В.

СОГЛАСОВАНО:

Руководитель образовательной программы \_\_\_\_\_ И.С. Золотухин

«30» 08 2021 г.

Рабочую программу разработал:

Васильев Д.В., к.т.н. Д.В.В.

## 1. Цели и задачи освоения дисциплины

Цель дисциплины: формирование у обучающихся знаний об автоматическом и автоматизированном управлении мобильными роботами, способах и методах проектирования, отладки и эксплуатации мобильных роботов с использованием систем автоматизированного проектирования и производства и учетом неизвестных, случайных, недетерминированных воздействий.

Задачи дисциплины:

- изучение конструктивных особенностей мобильных роботов, овладение умениями и навыками применения полученных знаний на практике;
- формирование знаний о математическом описании динамики перемещения мобильных роботов в зависимости от конструктивных особенностей;
- формирование умений проводить компьютерное моделирование мобильных роботов;
- формирование навыков разработки законов управления перемещением мобильных роботов;
- освоение методов решения задач локализации и навигации мобильных роботов;
- овладение знаниями о вероятностной локализации и SLAM-алгоритмах;
- овладение умениями и навыками для практической реализации алгоритмов прохождения лабиринтов;
- овладение умениями и навыками для практической реализации алгоритмов построения карт.

## 2. Место дисциплины в структуре ОПОП ВО

Дисциплина «Автоматизированные транспортные и накопительные системы» относится к части учебного плана, формируемой участниками образовательных отношений.

Необходимыми условиями для освоения дисциплины являются:

- знание фундаментальных законов природы и основных физических законов в области механики, термодинамики, электричества и магнетизма, оптики и атомной физики; знание основных химических понятий и законов; знание технологии работы на ПК в современных операционных средах; элементов начертательной геометрии и инженерной графики, геометрического моделирования, программных средств компьютерной графики; знание математического описания динамики перемещения мобильных роботов в зависимости от конструктивных особенностей;
- умения применять математические методы, физические и химические законы для решения практических задач; применять методы и средства измерения физических величин; использовать стандартные пакеты прикладных программ для решения практических задач; представлять технические решения с использованием средств компьютерной графики и геометрического моделирования; решать исследовательские и проектные задачи с использованием компьютеров; осуществлять компьютерное моделирование мобильных роботов;
- владение навыками критического восприятия информации; навыками практического применения законов физики, механики, термодинамики; методами обработки и оценки погрешности результатов измерений; методами построения программных средств; навыками разработки законов управления перемещением мобильных роботов.

Содержание дисциплины является логическим продолжением содержания дисциплин: «Теоретическая механика», «Программирование», «Электротехника и электроника», «Теория автоматического управления», «Программирование промышленных роботов», «Измерительные преобразователи мехатронных и робототехнических систем», и служит основой для освоения дисциплин «Алгоритмы и структуры данных», «Системы управления данными об изделии (PDM)», «Моделирование мехатронных систем».

### 3. Результаты обучения по дисциплине

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование следующих компетенций:

Таблица 3.1

Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции (ИДК) <sup>1</sup>	Код и наименование результата обучения по дисциплине (модулю)
ПКС-1 Способен осуществлять автоматизацию и механизацию технологического оборудования и процессов на основе внедрения гибких производственных систем	ПКС-1.3. - Осуществляет автоматизацию и роботизацию вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	Знать: устройства изнутри, принципы выбора, правила эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов (З1)
		Уметь: применять на практике знания об устройстве, принципах выбора, правил эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов (У1);
		Владеть: навыками осуществления автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов (В1)

### 4. Объем дисциплины

Общий объем дисциплины составляет 3 зачетные единицы, 108 часов.

Таблица 4.1.

Форма обучения	Курс/ семестр	Аудиторные занятия/контактная работа, час.			Самостоятельная работа, час.	Форма промежуточной аттестации
		Лекции	Практические занятия	Лабораторные занятия		
очная	3/6	18	-	34	56	экзамен

### 5. Структура и содержание дисциплины

#### 5.1. Структура дисциплины.

#### очная форма обучения (ОФО)

Таблица 5.1.1

№ п/п	Структура дисциплины/модуля		Аудиторные занятия, час.			СРС, час.	Всего, час.	Код ИДК	Оценочные средства
	Номер раздела	Наименование раздела	Л.	Пр.	Лаб.				
1	1	Введение. Предмет дисциплины. Основные понятия и определения	2	-	6	6	14	ПКС-1.3.	Устный опрос, собеседование
2	2	Классификация мобильных робототехнических объектов. Конструктивные особенности мобильных роботов	4	-	8	6	18	ПКС-1.3.	Устный опрос, собеседование
3	3	Системы управления перемещением мобильных роботов	4	-	10	6	20	ПКС-1.3.	Устный опрос, практическое задание
4	4	Локализация и навигация мобильных роботов	4	-	10	6	20	ПКС-1.3.	Устный опрос, практическое задание

5	5	Заключение. Перспективы развития роботов и робототехники	4	-	-	5	9	ПКС-1.3.	Устный опрос, собеседование
6	Экзамен		-	-	-	27	27	ПКС-1.3.	Итоговый тест
Итого:			<b>18</b>	<b>-</b>	<b>34</b>	<b>56</b>	<b>108</b>		

## 5.2. Содержание дисциплины

### 5.2.1. Содержание разделов дисциплины (дидактические единицы)

**Раздел 1. «Введение. Предмет дисциплины. Основные понятия и определения».** Предмет дисциплины, ее цели и задачи. Литература, рекомендуемая при изучении дисциплины. Среда функционирования роботов. Мобильные роботы.

**Раздел 2. «Классификация мобильных робототехнических объектов. Конструктивные особенности мобильных роботов».** Обзор конструкций мобильных роботов. Виды и конструктивные особенности наземных мобильных роботов. Виды и конструктивные особенности подводных мобильных роботов. Виды и конструктивные особенности беспилотных летательных аппаратов.

**Раздел 3. «Системы управления перемещением мобильных роботов».** Анализ методов планирования перемещения мобильного робота. Планирование перемещения мобильного робота по заданной траектории. Математическое описание динамики перемещения мобильных роботов. Основы моделирования и разработки законов управления перемещением мобильных роботов. Геометрическое моделирование кинематики мобильного робота. Моделирование интеллектуальной системы планирования перемещения мобильного робота в агенте движения к цели.

**Раздел 4. «Локализация и навигация мобильных роботов».** Вероятностная локализация. SLAM-алгоритмы. Алгоритмы прохождения лабиринтов. Алгоритмы построения карт.

**Раздел 5. «Заключение. Перспективы развития роботов и робототехники».** Тенденции в разработке и перспективы совершенствования конструкций и систем управления для мобильных роботов.

### 5.2.2. Содержание дисциплины по видам учебных занятий

#### Лекционные занятия

Таблица 5.2.2.1

№ п/п	Номер раздела дисциплины	Объем, час.			Тема лекции
		ОФО	ЗФО	ОЗФО	
1	1	1	-	-	Введение. Предмет дисциплины. Основные понятия и определения
2	1	1	-	-	Среда функционирования роботов. Мобильные роботы.
3	2	1	-	-	Классификация мобильных робототехнических объектов. Конструктивные особенности мобильных роботов
4	2	1	-	-	Виды и конструктивные особенности подводных мобильных роботов
5	2	2	-	-	Виды и конструктивные особенности беспилотных летательных аппаратов
6	3	1	-	-	Системы управления перемещением мобильных роботов. Анализ методов планирования перемещения мобильного робота.
7	3	1	-	-	Планирование перемещения мобильного робота по заданной траектории. Математическое описание динамики перемещения мобильных роботов.
8	3	1	-	-	Основы моделирования и разработки законов управления перемещением мобильных роботов. Геометрическое моделирование кинематики мобильного робота
9	3	1	-	-	Моделирование интеллектуальной системы планирования перемещения мобильного робота в агенте движения к цели
10	4	1	-	-	Локализация и навигация мобильных роботов

11	4	1	-	-	Вероятностная локализация. SLAM-алгоритмы.
12	4	1	-	-	Алгоритмы прохождения лабиринтов.
13	4	1	-	-	Алгоритмы построения карт.
14	5	2	-	-	Тенденции в разработке и перспективы совершенствования конструкций и систем управления для мобильных роботов.
15	5	2	-	-	Заключение. Перспективы развития роботов и робототехники.
Итого:		18			

### Практические занятия

Практические занятия учебным планом не предусмотрены.

### Лабораторные работы

Таблица 5.2.2.2

№ п/п	Номер раздела дисциплины	Объем, час.			Тема лабораторного занятия
		ОФО	ЗФО	ОЗФО	
1	1	6	-	-	Обзор методов планирования и планирование перемещения мобильного робота в неизвестной среде с использованием нечеткой логики и нейронных сетей
2	2	8	-	-	Геометрическое моделирование кинематики мобильного робота. Планирование траектории движения мобильного робота в неизменяемой среде с использованием ППП MathCAD.
3	3	5	-	-	Построение динамической модели мобильного робота в соответствии с заданным шасси
4	3	5	-	-	Построение интеллектуальной системы планирования перемещения мобильного робота в неизвестной статической среде
5	4	5	-	-	Построение интеллектуальной системы планирования перемещения мобильного робота в агенте движения к цели
6	4	5	-	-	Исследование системы управления мобильным роботом в неизвестной среде. Внесение корректив в алгоритм управления мобильным роботом в неизвестной среде.
Итого:		34	-	-	

### Самостоятельная работа студента

Таблица 5.2.2.3

№ п/п	Номер раздела дисциплины	Объем, час.			Тема	Вид СРС
		ОФО	ЗФО	ОЗФО		
1	1	6	-	-	Введение. Предмет дисциплины. Основные понятия и определения	Проработка и освоение лекционного материала; подготовка к практическим занятиям и текущему контролю
2	2	6	-	-	Классификация мобильных робототехнических объектов. Конструктивные особенности мобильных роботов	Проработка и освоение лекционного материала; подготовка к практическим занятиям и текущему контролю
3	3	6	-	-	Системы управления перемещением мобильных роботов	Проработка и освоение лекционного материала; подготовка к практическим занятиям и текущему контролю

4	4	6	-	-	Локализация и навигация мобильных роботов	Проработка и освоение лекционного материала; подготовка к практическим занятиям и текущему контролю
5	5	5	-	-	Тенденции в разработке и перспективы совершенствования конструкций и систем управления для мобильных роботов.	Проработка и освоение лекционного материала; подготовка к практическим занятиям и текущему контролю
6	Экзамен	27	-	-	Подготовка к зачету	
Итого:		56		-		

5.2.3. Преподавание дисциплины ведется с применением следующих видов образовательных технологий:

- визуализация учебного материала в PowerPoint в диалоговом режиме (лекционные занятия);
- работа в малых группах (лабораторные занятия);
- корреспондентский метод (обмен информацией, заданиями, результатами в электронной системе поддержки учебного процесса Eduson и по электронной почте). Учебные занятия (лекции, практические занятия, лабораторные работы) проводятся в режиме on-line (на платформе ZOOM и др.).

Самостоятельная работа обучающихся осуществляется в электронной системе поддержки учебного процесса Eduson.

## 6. Тематика курсовых работ/проектов

Курсовые работы/проекты учебным планом не предусмотрены.

## 7. Контрольные работы

Контрольные работы учебным планом не предусмотрены.

## 8. Оценка результатов освоения дисциплины

8.1. Критерии оценивания степени полноты и качества освоения компетенций в соответствии с планируемыми результатами обучения приведены в Приложении 1.

Оценка освоения дисциплины «Автоматизированные транспортные и накопительные системы» предусматривает использование рейтинговой системы. Нормативный рейтинг дисциплины за семестр составляет 100 баллов. По итогам семестра баллы рейтинга переводятся в пятибалльную систему по следующей шкале:

- 91-100 баллов – «отлично»;
- 76-90 балла – «хорошо»;
- 61-75 баллов – «удовлетворительно»;
- 60 баллов и менее – «неудовлетворительно».

8.2. Рейтинговая система оценивания степени полноты и качества освоения компетенций обучающихся очной формы обучения представлена в таблице 8.2.1.

Таблица 8.2.1

№ п/п	Виды мероприятий в рамках текущего контроля	Количество баллов
1 текущая аттестация		
1	Работа на практических (семинарских) занятиях	0–5
2	Индивидуальное задание	0–10
3	Тестирование	0–15

	ИТОГО за первую текущую аттестацию	30
2 текущая аттестация		
1	Работа на практических (семинарских) занятиях	0–5
2	Индивидуальное задание	0–10
3	Тестирование	0–15
	ИТОГО за вторую текущую аттестацию	30
3 текущая аттестация		
1	Работа на практических (семинарских) занятиях	0–5
2	Индивидуальное задание	0–10
3	Тестирование	0–10
4	Итоговое тестирование	0–15
	ИТОГО за третью текущую аттестацию	40
	<b>ВСЕГО</b>	<b>100</b>

## 9. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

9.1. Перечень рекомендуемой литературы представлен в Приложении 2.

9.2. Современные профессиональные базы данных и информационные справочные системы:

1. Электронный каталог/Электронная библиотека ТИУ – <http://webirbis.tsogu.ru/>
2. Электронно-библиотечной система «IPRbooks» – <http://www.iprbookshop.ru/>
3. Электронная нефтегазовая библиотека РГУ нефти и газа им. Губкина (Российский государственный университет нефти и газа им. И.М. Губкина) – <http://elib.gubkin.ru/>
4. Электронная библиотека УГНТУ (Уфимский государственный нефтяной технический университет) – <http://bibl.rusoil.net>
5. Электронная библиотека УГТУ (Ухтинский государственный технический университет) – <http://lib.ugtu.net/books>
6. Научная электронная библиотека ELIBRARY.RU – <http://www.elibrary.ru>
7. Электронно-библиотечная система «Лань» – <https://e.lanbook.com>
8. Электронно-библиотечная система «Консультант студента» – [www.studentlibrary.ru](http://www.studentlibrary.ru)
9. Электронно-библиотечная система «Book.ru» – <https://www.book.ru/>
10. Электронная библиотека ЮРАЙТ – <https://urait.ru/>
11. Система поддержки дистанционного обучения – <https://educon2.tyuiu.ru/course/view.php?id=3933>
12. Платформа открытого образования ТИУ (МООК) – <https://mooc.tyuiu.ru/>

9.3. Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение, в т.ч. отечественного производства:

- MS Office (Microsoft Office Professional Plus);
- MS Windows;
- MatLab 2020.

## 10. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Помещения для проведения всех видов работы, предусмотренных учебным планом, укомплектованы необходимым оборудованием и техническими средствами обучения.

Таблица 10.1

№ п/п	Перечень оборудования, необходимого для освоения дисциплины	Перечень технических средств обучения, необходимых для освоения дисциплины (демонстрационное оборудование)
1	-	Учебная аудитория для проведения занятий лекционного и семинарского типа (практические занятия); групповых и индивидуальных консультаций; текущего контроля и промежуточной аттестации: Комплект мультимедийного оборудования: проектор, экран, компьютер, акустическая система. Комплект учебно-наглядных пособий. Локальная и корпоративная сеть.
2	-	Помещение для самостоятельной работы обучающихся с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду: ноутбуки в комплекте.

## 11. Методические указания по организации СРС

### 11.1. Методические указания по подготовке к лабораторным занятиям.

Лабораторные занятия на протяжении изучения курса являются одной из основных форм аудиторной работы. Основная задача лабораторных занятий заключается в том, чтобы расширить и углубить знания обучающихся, полученные ими на лекциях и в результате самостоятельной работы с учебниками и учебными пособиями, научной и научно-популярной литературой. На лабораторных занятиях обучающиеся знакомятся с источниками информации, со специальными программами для моделирования и расчетов, приобретают навыки работы с ними, занятия дают возможность осуществлять контроль за самостоятельной работой обучающихся, глубиной и прочностью их знаний.

Лабораторные занятия организуются с использованием различных методов обучения, включая интерактивные, такие как работа в малых группах. В процессе подготовки к лабораторным занятиям обучающиеся могут прибегать к консультациям преподавателя.

На лабораторных занятиях подробно рассматривается основной теоретический материал дисциплины. К каждому лабораторному занятию следует заранее самостоятельно выполнить домашнее задание и проработать материал по теме.

Подготовку к каждому лабораторному занятию следует начинать с ознакомления с планом занятия, который отражает содержание предложенной темы. Тщательное продумывание и изучение вопросов плана основывается на проработке текущего материала, а затем изучения обязательной и дополнительной литературы, рекомендованной к данной теме.

Результат такой работы должен проявиться в овладении обучающегося практическими навыками работы в исследовании и использовании современных пакетов адаптивного и интеллектуального управления мобильными системами, ориентированных на разработку мобильных роботов и отладку их работы в неизвестной среде. В процессе подготовки к лабораторным занятиям, необходимо обратить особое внимание на самостоятельное изучение рекомендованной литературы. Поэтому самостоятельная работа с учебниками, учебными пособиями, научной, справочной литературой, материалами периодических изданий и Интернета является наиболее эффективным методом получения дополнительных знаний, позволяет значительно активизировать процесс овладения информацией, способствует более глубокому освоению изучаемого материала.

## 11.2. Методические указания по организации самостоятельной работы.

Внеаудиторная самостоятельная работа обучающихся представляет собой логическое продолжение аудиторных занятий. Самостоятельная работа обучающихся – это процесс активного, целенаправленного приобретения новых знаний, умений без непосредственного участия преподавателя, характеризующийся предметной направленностью, эффективным контролем и оценкой результатов деятельности обучающегося.

Цели самостоятельной работы:

- систематизация и закрепление полученных теоретических знаний и практических умений студентов;
- углубление и расширение теоретических знаний;
- формирование умений использовать нормативную и справочную документацию, специальную литературу;
- развитие познавательных способностей, активности студентов, ответственности и организованности;
- формирование самостоятельности мышления, творческой инициативы, способностей к саморазвитию, самосовершенствованию и самореализации;
- развитие исследовательских умений и академических навыков.

Затраты времени на выполнение этой работы регламентируются рабочим учебным планом. Режим работы выбирает сам обучающийся в зависимости от своих способностей и конкретных условий.

Самостоятельная работа может осуществляться индивидуально или группами в зависимости от цели, объема, конкретной тематики самостоятельной работы, уровня сложности, уровня умений обучающихся.

Самостоятельная работа включает в себя работу с конспектом лекций, изучение и конспектирование рекомендуемой литературы, подготовка мультимедиа-сообщений/ докладов, выполнение творческого задания/эссе, подготовка реферата, тестирование и др. Обучающиеся должны понимать содержание выполненной работы (знать определения понятий, уметь разъяснить значение и смысл любого термина).

Контроль результатов внеаудиторной самостоятельной работы обучающихся может осуществляться в пределах времени, отведенного на обязательные учебные занятия по дисциплине и внеаудиторную самостоятельную работу обучающихся по дисциплине, может проходить в письменной, устной или смешанной форме.

Самостоятельная работа обучающегося заключается также в визуализации учебного материала на платформе Открытого образования ТИУ, MOOK (учебные ролики, выполнение тестовых заданий в качестве самоконтроля и контроля).

Самостоятельная работа с преподавателем включает в себя индивидуальные консультации обучающихся в течение семестра.

Самостоятельная работа с группой включает проведение текущих консультаций перед промежуточными видами контроля или итоговой аттестацией.

Самостоятельная работа обучающегося без преподавателя включает в себя подготовку к различным видам контрольных испытаний, подготовку и написание самостоятельных видов работ.

Перед выполнением внеаудиторной самостоятельной работы обучающийся должен внимательно выслушать инструктаж преподавателя по выполнению задания, который включает определение цели задания, его содержание, сроки выполнения, ориентировочный объем работы, основные требования к результатам работы, критерии оценки. В процессе инструктажа преподаватель предупреждает обучающихся о возможных типичных ошибках, встречающихся при выполнении задания.

В качестве форм и методов контроля внеаудиторной самостоятельной работы обучающихся используются аудиторные занятия, аттестационные мероприятия, самоотчеты.

Критериями оценки результатов внеаудиторной самостоятельной работы обучающегося являются: уровень освоения обучающимся учебного материала; умение обучающегося использовать теоретические знания при выполнении практических заданий; обоснованность и четкость изложения ответа; оформление материала в соответствии с требованиями.

Контроль результатов внеаудиторной самостоятельной работы студентов может проходить в письменной, устной или смешанной форме.

Обучающиеся должны подходить к самостоятельной работе как к наиважнейшему средству закрепления и развития теоретических знаний, выработке единства взглядов на отдельные вопросы курса, приобретения определенных навыков и использования профессиональной литературы.

При самостоятельной проработке курса обучающиеся должны:

- просматривать основные определения и факты;
- повторить законспектированный на лекционном занятии материал и дополнить его с учетом рекомендованной по данной теме литературы;
- изучить рекомендованную литературу, составлять тезисы, аннотации и конспекты наиболее важных моментов;
- самостоятельно выполнять задания, аналогичные предлагаемым на занятиях;
- использовать для самопроверки материалы фонда оценочных средств;
- выполнять домашние задания по указанию преподавателя.

## Планируемые результаты обучения для формирования компетенции и критерии их оценивания

Дисциплина: «Автоматизированные транспортные и накопительные системы»

Код, направление подготовки: 15.03.06 Мехатроника и робототехника

Направленность (профиль): Робототехника и гибкие производственные модули

Код компетенции	Код, наименование ИДК	Код и наименование результата обучения по дисциплине	Критерии оценивания результатов обучения			
			1-2	3	4	5
ПКС-1 Способен осуществлять автоматизацию и механизацию технологического оборудования и процессов на основе внедрения гибких производственных систем	ПКС-1.3. Осуществляет автоматизацию и роботизацию вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	Знать: устройства изнутри, принципы выбора, правила эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов (З1)	не имеет представления об устройстве, принципах выбора, правилах эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	демонстрирует отдельные частичные знания об устройстве, принципах выбора, правилах эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	демонстрирует достаточные знания об устройстве, принципах выбора, правилах эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	демонстрирует исчерпывающие знания об устройстве, принципах выбора, правилах эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов
		Уметь: применять на практике знания об устройстве, принципах выбора, правил эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов (У1);	не умеет применять на практике знания об устройстве, принципах выбора, правил эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	способен частично применять на практике знания об устройстве, принципах выбора, правил эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	в достаточной мере применять на практике знания об устройстве, принципах выбора, правил эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	в совершенстве умеет применять на практике знания об устройстве, принципах выбора, правил эксплуатации средств автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов
		Владеть: навыками осуществления автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов (В1)	не владеет навыками осуществления автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	частично владеет навыками осуществления автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	владеет в достаточной мере навыками осуществления автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов	владеет в совершенстве навыками осуществления автоматизации и роботизации вспомогательных и обслуживающих производственных процессов

**КАРТА  
обеспеченности дисциплины учебной и учебно-методической литературой**

Дисциплина: «Автоматизированные транспортные и накопительные системы»  
Код, направление подготовки: 15.03.06 Мехатроника и робототехника  
Направленность (профиль): Робототехника и гибкие производственные модули

№ п/п	Название учебного, учебно-методического издания, автор, издательство, вид издания, год издания	Количество экземпляров в БИК	Контингент обучающихся, использующих указанную литературу	Обеспеченность обучающихся литературой, %	Наличие электронного варианта в ЭБС (+/-)
1	<b>Лукинов, А. П.</b> Проектирование мехатронных и робототехнических устройств : учебное пособие / А. П. Лукинов. - Санкт-Петербург : Лань, 2022. - 608 с. - URL: <a href="https://e.lanbook.com/book/210764">https://e.lanbook.com/book/210764</a> . - Режим доступа: для автор. пользователей. - ЭБС "Лань".	ЭР	30	100	+
2	<b>Поезжаева, Е. В.</b> Промышленные роботы : учебное пособие : в 3 частях / Е. В. Поезжаева. — Пермь : ПНИПУ, [б. г.]. — Часть 3 — 2009. — 164 с. — ISBN 978-5-398-00264-5. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <a href="https://e.lanbook.com/book/160616">https://e.lanbook.com/book/160616</a>	ЭР	30	100	+
3	<b>Подураев, Ю. В.</b> Мехатроника: основы, методы, применение : учебное пособие / Ю. В. Подураев. - Саратов : Ай Пи Ар Медиа, 2019. - 256 с. - URL: <a href="http://www.iprbookshop.ru/86501.html">http://www.iprbookshop.ru/86501.html</a> . - Режим доступа: для автор. пользователей. - ЭБС "IPR BOOKS".	ЭР	30	100	+
4	<b>Жданов, А. А.</b> Автономный искусственный интеллект : учебное пособие / А. А. Жданов. - 5-е изд. - Москва : Лаборатория знаний, 2020. - 362 с. - URL: <a href="https://e.lanbook.com/book/135544">https://e.lanbook.com/book/135544</a> . - Режим доступа: для автор. пользователей. - ЭБС "Лань".	ЭР	30	100	+

\*ЭР – электронный ресурс для автор. пользователей доступен через Электронный каталог/Электронную библиотеку ТИУ <http://webirbis.tsogu.ru/>

Руководитель образовательной программы \_\_\_\_\_ И.С. Золотухин  
«30» августа 2021 г.

Директор БИК \_\_\_\_\_ Д.Х. Каюкова  
«30» \_\_\_\_\_ 2021 г.  
М.П. \_\_\_\_\_

