Информация о владельце: МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ ФИО: Со. овьев Дмитрий Александрович

2f735a12

Должнос ь: ректор ФГБОУ ВО Вавиловский университ РО ССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

«Саратовский государственный университет генетики, биотехнологии и инженерии имени Н.И. Вавилова»

СОГЛАСОВАНО

Заведующий кафедрой

/Шишурин С.А./

20*24* г.

УТВЕРЖДАЮ

института

/Бакиров С.М./

2020 г. « 1/»

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Дисциплина

Дата подписания: 23.

Уникальный проград

528682d 8e671e

Управление робототехническими

комплексами

Направление подготовки

09.04.03 Прикладная информатика

Направленность

(профиль)

Проектирование информационных систем

Квалификация

выпускника

Магистр

Нормативный срок

обучения

2 года

Форма обучения

Заочная

Разработчик: доцент, Горбушин П.А.

Саратов 2024

1. Цель освоения дисциплины

Целью освоения дисциплины является формирование у обучающихся навыков разработки и применения управляющих воздействий на робототехнические комплексы с возможностью их дальнейшего применения в сельскохозяйственном производстве.

2. Место дисциплины в структуре ОПОП ВО

В соответствии с учебным планом по направлению подготовки 09.04.03 Прикладная информатика дисциплина «Управление робототехническими комплексами» относится к части, формируемой участниками образовательных отношений, Блока 1.

Для изучения данной дисциплины необходимы знания, умения и навыки, формируемые при обучении на бакавриате.

Дисциплина «Управление робототехническими комплексами» является базовой для изучения следующих дисциплин и практик: «Интеллектуальные системы», «Проектирование и программирование БПЛА», «Технологическая (проектно-технологическая) практика (производственная), а также для выполнения и защиты выпускной квалификационной работы.

3. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения ОПОП ВО

Изучение данной дисциплины направлено на формирование у обучающихся компетенций, представленных в табл. 1.

Таблица 1

Требования к результатам изучения дисциплин

No	Код	Солорующие компе	Индикаторы	В результате изучения учебной дисциплины обучают		циплины обучающиеся	
п/п	1	Содержание компетенции (или ее части)	достижения		должны:		
11/11	компстенции	тенции (или ее части)	компетенций	знать	уметь	владеть	
1	ПК-4	«Способен разработать прототип роботизированного комплекса, оригинальные алгоритмы и программные средства, в том числе с использованием интеллектуальных технологий, управлять робототехническими комплексами и устройствами»	ИД-3 _{ПК-4} Знает особенности проектирования и конструирования агрегатов беспилотных летательных аппаратов военного и гражданского назначения.	существующие среды программирования роботизированных комплексов.	разрабатывать управляющие программы.	навыками работы с микроконтроллерами.	

4. Объем, структура и содержание дисциплины

Общая трудоемкость дисциплины составляет 5 зачетные единицы, 180 часов.

Объем дисциплины
Количество часов

Таблица 2

	Количество часов				
	Распо	чения			
	Всего	1	2	3	
Контактная работа – всего, в т.ч.	10,1	10,1			
аудиторная работа:	10	10			
лекции	-	-			
лабораторные	10	10			
практические	-	-			
промежуточная аттестация	0,1	0,1			
контроль	-	-			
Самостоятельная работа	169,9	169,9			
Форма итогового контроля	Зач.	Зач.			
Курсовой проект (работа)	-	-			

Таблица 3

Структура и содержание дисциплины

№	Тема занятия.	местра	Контактная работа			Само- стоя- тельная работа	Контј знан	
п/п	Содержание	Неделя семестра	Вид занятия	Форма	Количество часов	Количество часов	Вид	Форма
1	2	3	4	5	6	7	8	9
1.	1 год об	учени.	Я					
1.	Введение в управление робототехническими комплексами Обзор контроллеров семейства Arduino. Платы расширения. Среда разработки и язык програм-мирования контроллеров Arduino IDE и её настройка.	24	ЛЗ	Т	0,5	8,5	ТК	УО
2.	Управление робототехническими комплексами Базовые знания. Структура программы. Синтаксис и операторы: синтаксис, арифметические операторы, операторы сравнения, логические операторы. Функции: цифровой ввод/вывод, аналоговый ввод/вывод, работа со временем, математические функции, тригонометрические функции, генераторы случайных значений. Принцип работы модулей ЖКИ WINSTAR WH1604. Библиотеки LiquidCrystal, LiquidCrystalRus	24	лз	М	1	17	TK	УО

1	2	3	4	5	6	7	8	9
3.	Робототехнические комплексы и 1-Wire		7			,	0	
J.	Что такое 1-Wire? Применение 1-Wire. Протокол 1-Wire. Библиотека OneWire. Устройство iButton и программирование	24	ЛЗ	M	0,5	8,5	ТК	УО
	электронного замка.							
4.	Сетевой обмен между робототехническими комплексами Устройство Arduino Ethernet shield. Библиотека Ethernet library. Класс Ethernet. Класс Server. Класс Client. Класс EthernetUDP.	24	ЛЗ	В	1	17	ТК	УО
5.	Робототехнические комплексы и карта памяти SD Arduino-библиотека SD. Класс SD. Класс File. Запись показаний датчиков на SD-карту.	24	ЛЗ	В	1	17	ТК	УО
6.	Робототехнические комплексы,							
	светодиодные матрицы и управляемые светодиодные ленты Светодиоды и светодиодные матрицы. SPI-расширитель выходов 74HC595. Светодиодная матрица RGB. RGB-светодиодная лента. Ar-duino-библиотека Adafruit_Neopixel.	25	лз	М	1	17	ТК	УО
7.	Работа робототехнических комплексов с							
	вендинговыми аппаратами Купюроприёмник ІСТ серии А7 и V7. Подключение купюроприемника ІСТ V7 к Arduino. Скетч для получения номинала принимаемой купюры. Монетоприемник СН-926.	25	ЛЗ	M	0,5	8,5	ТК	УО
8.	Передача данных в инфракрасном и							
	ультразвуковом диапазонах Ультразвуковые дальномеры HC-SR04. Прин-цип работы ультразвукового дальномера HC-SR04. Библиотека Ultrasonic.	25	ЛЗ	M	0,5	8,5	TK	УО
9.	Создаем робототехнические комплексы Ходовая часть. Драйвер двигателя L293D. Мас-сив возможных состояний моторов. Разработка скетча движения роботизированных систем. Движение роботизированных систем по линии в автономном режиме.	25	ЛЗ	М	1	17	ТК	УО
10.	Шаговые двигатели и сервоприводы Управление шаговым двигателем. Arduino- библиотека Stepper: Функция Stepper, функция setSpeed, функция sleep. Пример использования библиотеки Stepper. Arduino- библиотека Accel-Stepper.	25	ЛЗ	M	0,5	8,5	TK	УО
11.	Робототехнические комплексы и Bluetooth «Голубой зуб». Модуль Bluetooth HC-05. Управление роботом с android-устройства по Bluetooth.	25	ЛЗ	M	0,5	8,5	ТК	УО
12.	Робототехнические комплексы и радиоуправление Принципы формирования радиосигнала. Уста-новка связи приемника с передатчиком. Разра-ботка скетча приема команд для Arduino. Ради-омодуль NRF24L01.	26	ЛЗ	М	1	17	ТК	УО

1	2	3	4	5	6	7	8	9
13.	Работа робототехнических комплексов с USB устройствами и голосовое управление Интерфейс USB. USB Host Shield. HID-устройства USB. Подключение HID- мыши USB. Использование HID-устройства для управления роботом. Управление электропри-борами с помощью радиоразеток UNIEL. Ради-омодули FS1000A. Модуль распознания голоса Voice Recognition Module V2.	26	ЛЗ	M	1	16,9	TK	УО
14.	Выходной контроль	26	-	-	0,1	-	ВыхК	3
	Итого:	-	-	-	10,1	169,9	-	-

Примечание:

Условные обозначения:

Виды аудиторной работы: ЛЗ – лабораторное занятие.

Формы проведения занятий: В – занятие-визуализация, Т – занятие, проводимое в

традиционной форме, М – моделирование.

Виды контроля: ТК – текущий контроль, ВыхК – выходной контроль.

Форма контроля: УО – устный опрос, 3 – зачет.

5. Образовательные технологии

Организация занятий по дисциплине «Управление робототехническими комплексами» проводится по видам учебной работы: лабораторные занятия, текущий контроль.

Реализация компетентностного подхода в рамках направления подготовки 09.04.03 Прикладная информатика предусматривает использование в учебном процессе активных и интерактивных форм проведения занятий в сочетании с внеаудиторной работой для формирования и развития профессиональных навыков обучающихся.

Целью лабораторных занятий является получение навыков: применения на практике изученного материала; работы с нормативной, технической и проектной документацией; профессионального решения поставленных задач, связанных с программированием микроконтроллеров; анализа и применения полученной информации; принятия профессиональных решений в области управления робототехническими комплексами; ориентирования в материале рассматриваемой тематики при видоизменении задания.

Для достижения этих целей используются как традиционные формы работы – проведение лабораторных занятий, так и интерактивные методы – занятиевизуализация, групповая работа, моделирование.

Занятие-визуализация проводится в учебной аудитории с применением мультимедийного проектора в виде учебной презентации. Основные моменты таких занятий конспектируются.

Моделирование позволяет обучиться проектированию и прототипированию робототехнических комплексов, изучить методы их управления в более удобной для обучающихся форме, способствует развитию у них творческого профессионального мышления и познавательной мотивации;

умения решать проблемы с учетом конкретных условий и при наличии фактической информации.

Групповая работа при проведении лабораторных занятий в форме моделирования развивает способности проведения анализа и диагностики поставленных задач. С помощью метода моделирования у обучающихся квалификационные такие качества, как умение формулировать высказывать свою позицию, взаимодействовать И дискутировать, воспринимать и оценивать информацию, поступающую в форме. Лабораторные занятия проводятся в специальных аудиториях, оборудованных необходимыми наглядными материалами.

Самостоятельная работа охватывает проработку обучающимися отдельных вопросов теоретического курса, использование материала, собранного и полученного в ходе самостоятельных занятий для эффективной подготовки к выходному контролю, выполнение домашних работ, включающих решение задач, анализ конкретных ситуаций и подготовку их презентаций, и т.п.

Самостоятельная работа осуществляется в индивидуальном и групповом формате. Самостоятельная работа выполняется обучающимися на основе учебно-методических материалов дисциплины. Самостоятельно изучаемые вопросы курса включаются в вопросы выходного контроля.

6. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

а) основная литература (библиотека Вавиловского университета):

<i>a,</i> 001	y ochobnan im repary pa (onoimo reka Babhilobekoro y imbepenrera).						
No	Наименование, ссылка для		Место издания,	Используется при			
п/п	электронного доступа или кол-во	Автор(ы)	издательство,	изучении разделов			
11/11	экземпляров в библиотеке		год	(из п. 4, таб. 3)			
1.	Прикладное программирование	С. Н.	Санкт-	Все разделы			
	: Учебное пособие для вузов	Никифоров.	Петербург:				
	https://reader.lanbook.com/book/1		Лань, 2022. –				
	<u>84156</u>		124 c.				
2.	Основы робототехники:	А.А. Иванов	Москва:	Все разделы			
	учебное пособие		ИНФРА-М,	_			
	https://znanium.com/catalog/docu		2022. – 223 c.				
	ment?id=387605						
3.	Мобильная робототехника:	Е. С. Глибин,	Тольятти:	Все разделы			
	лабораторный практикум:	A. B.	ТГУ, 2023. – 37	_			
	учебное пособие	Прядилов.	c.				
	https://reader.lanbook.com/book/3						
	<u>79907</u>						

б) дополнительная литература:

<i>o, </i>				
<u>№</u> п/п	Наименование, ссылка для электронного доступа или кол-во экземпляров в библиотеке	Автор(ы)	Место издания, издательство, год	Используется при изучении разделов (из п. 4, таб. 3)
1.	Робототехника в инженерных и физических проектах: Учебное пособие (электронное издание). [Электронный ресурс]. Режим доступа: https://e.lanbook.com/book/11508	Д.А. Кельдышев, Ю.В. Иванов, В.А. Саранин	Издательство Глазовский государственный педагогический институт, 2018. – 84 с.	Все разделы
2.	Информатика для инженеров: Учебное пособие https://e.lanbook.com/reader/book/115517/#1	В. М. Лопатин	СПб.: Издательство «Лань», 2019. – 172 с.	Все разделы
3.	Прикладное программирование: учебное пособие для студентов инженерного факультета https://e.lanbook.com/reader/book/134247/#1	П. С. Камынин	Тверь: Тверская ГСХА, 2019. – 132 с.	Все разделы

в) ресурсы информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

Для освоения дисциплины рекомендуются следующие сайты информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»:

- 1. официальный сайт университета https://www.vavilovsar.ru;
- 2. официальный сайт компании Arduino http://www.arduino.cc;
- 3. русскоязычный сайт компании Arduino http://www.arduino.ru;

г) периодические издания

не предусмотрены;

д) информационные справочные системы и профессиональные базы данных:

Для пользования стандартами и нормативными документами рекомендуется применять информационные справочные системы и профессиональные базы данных, доступ к которым организован библиотекой университета через локальную вычислительную сеть.

Для пользования электронными изданиями рекомендуется использовать следующие информационные справочные системы и профессиональные базы данных:

1. Научная библиотека университета https://www.vavilovsar.ru/biblioteka

Базы данных содержат сведения о всех видах литературы, поступающей в фонд библиотеки. Более 1400 полнотекстовых документов (учебники, учебные пособия и т.п.) (доступ: с любого компьютера, подключенного к сети Internet).

2. Электронная библиотечная система «Лань» https://e.lanbook.com

Электронная библиотека издательства «Лань» – ресурс, включающий в себя как электронные версии книг издательства «Лань», так и коллекции полнотекстовых файлов других российских издательств (доступ: после регистрации с компьютера университета с любого компьютера, подключенного к сети Internet).

3. 3 JBC IPR SMART http://iprbookshop.ru

ЭБС обеспечивает возможность работы с постоянно пополняемой базой лицензионных изданий (более 40000) по широкому спектру дисциплин — учебные, научные издания и периодика, представленные более 600 федеральными, региональными и вузовскими издательствами, научно-исследовательскими институтами и ведущими авторскими коллективами (доступ: после регистрации с компьютера университета с любого компьютера, подключенного к сети Internet).

4. 9BC Znanium https://znanium.ru

Фонд ЭБС Znanium постоянно пополняется электронными версиями изданий, публикуемых Научно-издательским центром ИНФРА-М, коллекциями книг и журналов других российских издательств, а также произведениями отдельных авторов (доступ: с любого компьютера, подключенного к сети Internet; свободная регистрация).

5. Научная электронная библиотека eLIBRARY.RU http://elibrary.ru

Российский информационный портал в области науки, медицины, технологии и образования. На платформе аккумулируются полные тексты и рефераты научных статей и публикаций (доступ: с любого компьютера, подключенного к сети Internet; свободная регистрация).

е) информационные технологии, используемые при осуществлении образовательного процесса

К информационным технологиям, используемым при осуществлении образовательного процесса по дисциплине, относятся:

- персональные компьютеры, посредством которых осуществляется доступ к информационным ресурсам и оформляются результаты самостоятельной работы;
 - проекторы и экраны для демонстрации слайдов мультимедийных лекций;
- активное использование средств коммуникаций (электронная почта, тематические сообщества в социальных сетях и т.п.).

• программное обеспечение:

No	Наименование раздела учебной	Наименование программы	Тип
п/п	дисциплины (модуля)	Transferrobatine ripor passions	программы
1	2	2 3	
1.	Все разделы дисциплины	«Р7-Офис» Предоставление неисключительных прав на программное обеспечение «Р7-Офис». Лицензиат – ООО «Солярис Технолоджис», г. Саратов. Договор № ЦЗ-1К-033 от 21.12.2022 г. Срок действия договора: с 01.01.2023 г. Лицензия	вспомогательная
		на 3 года с правом последующего бессрочного использования, для образовательных учреждений.	В

1	2	3	4
2.	2 Все разделы дисциплины	З Каspersky Endpoint Security (антивирусное программное обеспечение). Лицензиат — ООО «Солярис Технолоджис», г. Саратов. Сублицензионный договор № 6-1128/2023/КСП-107 от 11.12.2023 г. Срок действия договора:	вспомогательная
		01.01.2024— 31.12.2024 г.	

7. Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)

Для проведения учебных занятий по данной дисциплине используются учебные аудитории № 522, Кванториум.

Учебные аудитории проведения учебных ДЛЯ занятий оснащены средствами обучения: оборудованием техническими Рабочее место преподавателя; рабочие места обучающихся; доска меловая; переносной мультимедийный комплект (ноутбук, проектор, экран), интерактивная доска, доска маркерная, телевизор Samsung (2 шт.): https://vavilovsar.ru/sveden/objects/cabinets/study_rooms.html, https://vavilovsar.ru/sveden/objects/cabinets/practice rooms.html.

Помещения для самостоятельной работы обучающихся (№ 522, Кванториум и читальный зал библиотеки) оснащены компьютерной техникой с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду университета: https://vavilovsar.ru/sveden/objects/cabinets/practice_rooms.html, https://vavilovsar.ru/sveden/objects/cabinets/practice_rooms.html.

8. Оценочные материалы

Оценочные материалы, сформированные для проведения текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине «Управление робототехническими комплексами» разработаны на основании следующих документов:

- Федерального закона Российской Федерации от 29.12.2012 № 273-ФЗ «Об образовании в Российской Федерации» (с изменениями и дополнениями);
- приказа Минобрнауки РФ от 06.04.2021 № 245 «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по образовательным программам высшего образования программам бакалавриата, программам специалитета, программам магистратуры»;

Оценочные материалы представлены в приложении 1 к рабочей программе дисциплины и включают в себя:

- перечень компетенций с указанием этапов их формирования в процессе освоения образовательной программы;
- описание показателей и критериев оценивания компетенций на различных этапах их формирования, описание шкал оценивания;

- типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующие этапы формирования компетенций в процессе освоения образовательной программы;
- методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций.

9. Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы

Перечень учебно-методического обеспечения самостоятельной работы представлен в приложении 2 к рабочей программе по дисциплине «Управление робототехническими комплексами».

10. Методические указания для обучающихся по изучению дисциплины

Методические указания по изучению дисциплины «Управление робототехническими комплексами» включают в себя:

1. Методические указания по выполнению лабораторных работ.

Рассмотрено и утверждено на заседании кафедры «Техническое обеспечение АПК» «11» декабря 2024 года (протокол № 1)