

Министерство образования и науки Российской Федерации
федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования «Казанский национальный исследовательский
технический университет им. А.Н. Туполева-КАИ»

Институт Автоматики и электронного приборостроения

Кафедра Автоматики и управления (АиУ)

АННОТАЦИЯ

к рабочей программе

дисциплины «СЕНСОРНЫЕ УСТРОЙСТВА РОБОТОВ»

Регистрационный № **УИТС-38.2**

Индекс по учебному плану: **Б1.В.ДВ.04.02**

Направление подготовки: **27.03.04 «Управление в технических системах»**

Квалификация: **бакалавр**

Профиль подготовки: **«Управление и информатика в технических системах»;**

Вид профессиональной деятельности: **научно-исследовательская,**
проектно-конструкторская

Разработчик: к.т.н., доцент кафедры АиУ

А.В. Маханько

Казань 2017 г.

РАЗДЕЛ 1. ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ И КОНЕЧНЫЙ РЕЗУЛЬТАТ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

1.1 Цель изучения дисциплины:

Дисциплина «Сенсорные устройства роботов» имеет своей целью формирование у будущих бакалавров научно технического подхода к проектированию или выбору сенсорных устройств робототехнических систем на основе знаний устройств и принципа их действия.

1.2 Задачи дисциплины

Основными задачами дисциплины являются:

- ознакомиться с назначением и классификацией сенсорных устройств внутреннего и внешнего очувствления в системах управления робототехнических систем;
- изучить основные статические и динамические свойства сенсорных устройств и способы их описания;
- изучить различные виды датчиков внутреннего очувствления, принципы их действия и примеры применения в робототехнических устройствах;
- изучить различные виды датчиков внешнего очувствления, принципы их действия и примеры применения в робототехнических устройствах.

1.3 Место дисциплины в структуре образовательной программы

Дисциплина «Сенсорные устройства роботов» входит в состав Вариативного модуля Блока 1.

1.4 Перечень компетенций, которые должны быть реализованы в ходе освоения дисциплины:

ПК-4; ПК-5.

РАЗДЕЛ 2 СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ И ТЕХНОЛОГИЯ ЕЕ ОСВОЕНИЯ

2.1 Структура дисциплины, ее трудоемкость и применяемые образовательные технологии

Распределение фонда времени по видам занятий для очной формы обучения

Распределение фонда времени по видам занятий

Наименование раздела и темы	Всего часов	Виды учебной деятельности, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)				Коды составляющих компетенций	Формы и вид контроля освоения составляющих компетенций (из фонда оценочных средств)
		лекции	лаб. раб.	пр. зан.	сам. раб.		
<i>Модуль 1. Общие свойства и сфера применения сенсорных устройств роботов.</i>						<i>ФОС ТК-1тесты</i>	
<i>ТЕМА 1.1. Внутренняя среда робота. Измеряемые параметры.</i>	4	2	-		2	ПК-4	Текущий контроль
<i>ТЕМА 1.2. Внешняя среда робота. Измеряемые параметры.</i>	4	2	-		2	ПК-4	Текущий контроль
<i>ТЕМА 1.3. Основные свойства элементов.</i>	10	4	-		6	ПК-4	Текущий контроль
Итого по модулю	18	8	-	-	10		
<i>Модуль 2. Датчики перемещения.</i>						<i>ФОС ТК-2тесты</i>	
<i>ТЕМА 2.1. Потенциометрические и индуктивные датчики перемещения.</i>	15	4	4	3	4	ПК-5	Текущий контроль
<i>ТЕМА 2.2. СКВТ. Амплитудный и фазовый режим.</i>	17	4	5	2	6	ПК-5	Текущий контроль

<i>ТЕМА 2.3. Оптоэлектронные датчики перемещения.</i>	15	4	4	3	4	ПК-5	Текущий контроль
<i>ТЕМА 2.4. Датчики силы и момента.</i>	17	4	5	4	4	ПК-5	Текущий контроль
Итого по модулю	64	16	18	12	18		
<i>Модуль 3. . Тактильные и локационные датчики.</i>							
<i>ТЕМА 3.1. Датчики прикосновения и проскальзывания</i>	4	2			2	ПК-5	Текущий контроль
<i>ТЕМА 3.2. Матричные тактильные датчики. Тактильные экраны.</i>	13	6		3	4	ПК-5	Текущий контроль
<i>ТЕМА 3.3. Локационные датчики</i>	9	4		3	2	ПК-5	Текущий контроль
Итого по модулю	26	12		6	8		
<i>Курсовой проект</i>	36				36		
<i>Экзамен</i>	36				36		<i>ФОС ПА-промежуточная аттестация</i>
ИТОГО:	180	36	18	18	108		

РАЗДЕЛ 3 ОБЕСПЕЧЕНИЕ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

3.1 Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

3.1.1 Основная литература

1. Датчики / В. М. Шарапов [и др.] ; под общ. ред.: В. М. Шарапова, Е. С. Полищука . - М. : Техносфера, 2012. - 624 с. - (Мир электроники). - ISBN 978-5-94836-316-5 : 840.00 р., 1177.00 р.

3.1.2 Дополнительная литература

1. Маханько А.А., Маханько А.В. «Элементы и устройства систем управления» (уч. пособие) – Казань, КАИ, 2012 г., доступно в электронном виде.
2. Михеев В.П., Просандеев А.В. Датчики и детекторы: Учебное пособие.

- М.: МИФИ, 2007. - 172 с.

3. Дж. Фрайден «Современные датчики». – М.: Техносфера, 2005.
4. Миловзоров В.П. «Элементы информационных систем» (учебник). – М.: ВШ, 1989.
5. Кулик А.С. «Основы теории и расчета потенциометрических датчиков» - Харьков: ХАИ, 1983.
6. Шишмарев В.Ю. «Типовые элементы систем автоматического управления». – М.: Издательский центр «Академия», 2004.
7. Браславский Д.А. «Приборы и датчики ЛА». – М.: Маш., 1970.
8. Келим Ю.М. «Электромеханические и магнитные элементы систем автоматики». – М.: ВШ, 1991.
9. Куликовский Л.Ф. «Индуктивные измерители перемещений». – М-Л.: Госэнергоиздат, 1961.
10. «Оптоэлектронные и электромагнитные датчики механических величин». – п/р Конюхова. – Куйбышев: КуАИ, 1988.
11. Федотов А.В. «Расчет и проектирование индуктивных измерительных устройств». – М.: Маш., 1979.

3.2 Информационное обеспечение дисциплины

3.2.1 Основное информационное обеспечение

Маханько А.А., Маханько А.В. «Элементы и устройства систем управления» (уч. пособие) – Казань, КАИ, 2012 г.

3.2.2 Дополнительное справочное обеспечение

Анурьев В.И. Справочник конструктора – машиностроителя. В 3-х томах. – М.: Машиностроение, 1980. (12 экз.).

3.3 Кадровое обеспечение

3.3.1 Базовое образование

Высшее образование в предметной области техники и технологии и /или наличие ученой степени и/или ученого звания в указанной области и /или наличие дополнительного профессионального образования – профессиональной переподготовки в области техники и технологии и /или наличие заключения экспертной комиссии о соответствии квалификации преподавателя профилю преподаваемой дисциплины.

Лист регистрации изменений и дополнений

№ изм ене ния	Дата внесения изменения, проведения ревизии	Номер ра листо в	Документ, на основании которого внесено изменение	Краткое содержание изменения	Ф.И.О. подпись
1	2	3	4	5	6

