



МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего профессионального образования
«Дальневосточный федеральный университет»
(ДФУ)

ИНЖЕНЕРНАЯ ШКОЛА

Согласовано:

«УТВЕРЖДАЮ»

Руководитель ОП

Заведующий кафедрой Автоматизации и
управления

_____ А.А. Кацурин

_____ В.Ф. Филаретов

«__» _____ 20__ г.

«__» _____ 20__ г.

**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ПРОИЗВОДСТВЕННОЙ ПРАКТИКИ
ПРЕДДИПЛОМНАЯ ПРАКТИКА**

Направление подготовки: 15.03.06 Мехатроника и робототехника

Профиль подготовки: Мехатроника и робототехника

Квалификация (степень) выпускника: бакалавр

**г. Владивосток
2017 г.**

1. НОРМАТИВНАЯ ДОКУМЕНТАЦИЯ, РЕГЛАМЕНТИРУЮЩАЯ ПРОЦЕСС ОРГАНИЗАЦИИ И ПРОХОЖДЕНИЯ ПРАКТИКИ

Программа преддипломной практики составлена в соответствии с требованиями:

1. Федерального закона от 29 декабря 2012 г. № 273-ФЗ «Об образовании в Российской Федерации»;
2. Федерального государственного образовательного стандарта высшего образования по направлению подготовки 15.03.06 Мехатроника и робототехника, уровень бакалавриата, утвержденного приказом Министерства образования и науки РФ от 12 марта 2015 г № 206;
3. Приказа Министерства образования и науки Российской Федерации от 19.12.2013 г. № 1367 «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по образовательным программам высшего образования – программам бакалавриата, программам специалитета, программам магистратуры».

2. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ПРЕДДИПЛОМНОЙ ПРАКТИКИ

Целью преддипломной практики является развитие и накопление знаний в области мехатроники и робототехники; формирование у студентов навыков ведения самостоятельной научно-производственной деятельности, исследования и экспериментирования; сбор и окончательное оформление необходимых материалов для выполнения выпускной квалификационной работы.

3. ЗАДАЧИ ПРЕДДИПЛОМНОЙ ПРАКТИКИ

Задачами преддипломной практики являются:

1. ознакомление с содержанием нормативно-технической документацией по мехатронным и робототехническим системам;
2. изучение особенностей создания конструкторской и технологической документации мехатронных и робототехнических систем;
3. приобретение навыков работы с оборудованием, техническими средствами контроля и управления мехатронными системами;
4. изучение особенностей создания проектной документации применительно к мехатронным и робототехническим системам;
5. изучение методов исследования, проектирования и проведения экспериментальных работ;
6. сбор материалов, необходимых для выпускной квалификационной работы;
7. изучением новейших достижений по тематике выпускной квалификационной работы.

4. МЕСТО ПРЕДДИПЛОМНОЙ ПРАКТИКИ В СТРУКТУРЕ ОПОП

Преддипломная практика входит в вариативную часть Блока 2 Практики учебного плана (Б2.П.3) и является составной частью профессиональной подготовки бакалавра.

В результате освоения предшествующих частей ОПОП студенты должны были приобрести следующие знания и умения, необходимые при освоении данной практики: владение в полной мере основным физико-математическим аппаратом, необходимым для описания и исследования разрабатываемых систем и устройств; владением современными информационными технологиями; способность разрабатывать экспериментальные макеты управляющих, информационных и исполнительных модулей мехатронных и робототехнических систем и проводить их экспериментальное исследование с применением современных информационных технологий; способность проводить эксперименты на действующих макетах, образцах мехатронных и робототехнических систем по заданным методикам и обрабатывать результаты с применением современных информационных технологий и технических средств.

Для выполнения программы практики бакалавр должен владеть знаниями и умениями по дисциплинам: «Основы программирования мехатронных и робототехнических систем», «Математические основы теории автоматического управления», «Автоматизированные информационно-управляющие системы», «Проектирование мехатронных систем», «Электронные устройства мехатронных и робототехнических систем», «Электрические и гидравлические приводы мехатронных и робототехнических устройств», «Применение мехатронных систем», «Моделирование мехатронных систем», «Роботы и их системы управления», «Теория автоматического управления», «Компьютерное управление мехатронными системами», «Оптимальные системы управления», «Программное обеспечение мехатронных и робототехнических систем».

5. ТИПЫ, СПОСОБЫ, МЕСТО И ВРЕМЯ ПРОВЕДЕНИЯ ПРЕДДИПЛОМНОЙ ПРАКТИКИ

Вид практики – производственная практика.

Тип практики – преддипломная практика.

Способ проведения преддипломной практики – стационарная.

Практика проводится в структурных подразделениях ДВФУ или подразделениях промышленных предприятий, или в организации, с которой у студента имеются соответствующие договоры. Базовыми организациями проведения практики являются ПАО «Дальприбор», ОАО «Изумруд», а также производственные подразделения научных институтов Дальневосточного отделения Российской академии наук: Институт проблем

морских технологий ДВО РАН, Институт автоматике и процессов управления ДВО РАН и др.; научно-исследовательские подразделения университета.

Преддипломная практика в соответствии с учебным планом и календарным учебным графиком проводится на четвертом курсе в восьмом семестре.

Для лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов выбор мест прохождения практик согласуется с требованием их доступности для данных обучающихся и практика проводится с учетом особенностей их психофизического развития, индивидуальных возможностей и состояния здоровья.

6. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ПРОХОЖДЕНИЯ ПРЕДДИПЛОМНОЙ ПРАКТИКИ

В качестве планируемых результатов обучения при прохождении практики, соответствующих с планируемыми результатами освоения образовательной программы, обучающиеся должны:

знать основные достижения отечественной и зарубежной науки, техники и технологии в мехатронике, методы реализации научно-исследовательской деятельности в области мехатроники и робототехники, а также методы генерирования новых идей при решении исследовательских и практических задач; методы проведения экспериментов на действующих макетах, образцах мехатронных и робототехнических систем; требования к оформлению аналитических обзоров и научно-технических отчетов по результатам выполненной работы; методы и средства проектирования и внедрения систем управления мехатронными и робототехническими объектами;

уметь собирать и обрабатывать научно-техническую информацию в области мехатронике, использовать существующее и разрабатывать программное обеспечение для управления мехатронными системами, применять средства математического, физического, конструкторского, технологического, электротехнического характера; обрабатывать результаты экспериментов с применением современных информационных технологий и технических средств; оформить и доложить результаты выполненной работы; применять на практике знания о методах и средствах проектирования систем управления в области мехатроники и робототехники, формулировать выводы и практические рекомендации на основе проводимых исследований;

владеть методами анализа и систематизации научно-технической информации по тематике исследования и использовать достижения отечественной и зарубежной науки, техники и технологии в мехатронике, современными программными средствами для выполнения численного эксперимента и моделирования динамических систем; современными методами проведения экспериментов на действующих макетах, образцах

мехатронных и робототехнических систем и обработки их результатов; методами аргументированной защиты результатов выполненной работы; навыками проектирования и внедрения систем управления мехатронными и робототехническими объектами.

В результате прохождения практики обучающиеся должны овладеть элементами следующих компетенций:

способностью осуществлять анализ научно-технической информации, обобщать отечественный и зарубежный опыт в области средств автоматизации и управления, проводить патентный поиск (ПК-4);

способностью проводить эксперименты на действующих макетах, образцах мехатронных и робототехнических систем по заданным методикам и обрабатывать результаты с применением современных информационных технологий и технических средств (ПК-5);

готовностью участвовать в составлении аналитических обзоров и научно-технических отчетов по результатам выполненной работы, в подготовке публикаций по результатам исследований и разработок (ПК-7);

готовностью к внедрению результатов разработок мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей в производство (ПК-21).

7. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ПРЕДДИПЛОМНОЙ ПРАКТИКИ

Общая трудоемкость преддипломной практики составляет 4 недели, 6 зачетных единиц, 216 часов.

№ п/п	Разделы (этапы) практики	Виды учебной работы на практике, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)	Формы текущего контроля
1	Подготовительный этап	Инструктаж по технике безопасности, оформление на рабочее место, знакомство с общими вопросами организации предприятия и его производственного процесса, охраной труда и техникой безопасности	16 Собеседование
2	Производственный этап	Выполнение производственных заданий на рабочем месте или проведение теоретической / экспериментальной исследовательской работы в научном коллективе	136 Отметки в дневнике практики
3	Аналитический этап	Сбор, обработка и систематизация фактического и литературного материала	32 Отчет по практике
4	Заключительный этап	Подготовка отчета по практике, защита практики	32 Защита отчета
	Итого		216

Во время практики студенты работают по регламенту предприятия, строго соблюдая правила внутреннего распорядка. Руководитель практики от университета совместно с руководством предприятия обеспечивают перемещение студентов по рабочим местам предприятия в соответствии с графиком.

Студенты могут оформляться на оплачиваемые рабочие места по согласованию с руководителем практики от университета. Работа студента с оплатой его труда разрешается при условии, что его оплачиваемое рабочее место удовлетворяет требованиям программы практики и способствует её выполнению.

В период практики студенты работают самостоятельно или дублёрами сотрудников разрабатывающих, устанавливающих или ремонтирующих мехатронные системы. Рекомендуется подробно ознакомиться с обязанностями 2-3 сотрудников.

После изучения взаимодействия различных отделов и подразделений предприятия студенты знакомятся с конструкцией и технологией изготовления какого-либо оборудования или изделия. Особое внимание следует уделить изучению новейшей аппаратуры и оборудования. В завершение практики у студента должно сформироваться ясное представление об организации технологической цепи разработки, ремонта, эксплуатации мехатронных устройств.

Находясь на практике, студент занимается:

- изучением организационной и функциональной структуры, состава и характеристик подсистем и видов мехатронных устройств;
- изучением организации проектно-конструкторской работы, порядка разработки, прохождения и утверждения проектной, технической, конструкторской и технологической документации на мехатронные устройства;
- изучением методов исследования, проектирования и проведения экспериментальных работ;
- методами и средствами компьютерного исследования и проектирования, необходимые при разработке приборов, материалов и устройств или их технологии;
- выработкой умений правильной оценки главных технико-экономических показателей разрабатываемой системы;
- изучением мероприятий по ТБ, охране труда, противопожарной безопасности, охране окружающей среды.

Студент должен стремиться выявить недостатки в действующих аналогичных устройствах с целью их устранения в разрабатываемом устройстве.

8. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ СТУДЕНТОВ НА ПРЕДДИПЛОМНОЙ ПРАКТИКЕ

Самостоятельная работа является одной из форм проведения практики и организуется с целью:

- систематизации и закрепления полученных теоретических знаний и практических умений студентов;
- углубления и расширения теоретических знаний;
- формирования умения работать с различными видами информации, умения использовать нормативную, правовую, справочную документацию и специальную литературу;
- развития познавательных способностей студентов;
- формирования таких качеств личности, как ответственность и организованность, самостоятельность мышления, способность к саморазвитию, самосовершенствованию и самореализации.

В период практики студент должен научиться определять характеристики реальных мехатронных систем, уметь по результатам эксперимента определять вероятностные характеристики и законы распределения случайных ошибок, получить навыки в составлении технического задания на проектирование мехатронных устройств, соблюдать при оформлении технической документации требования ЕСКД, ЕСТД и ГОСТов.

Важным элементом самостоятельной работы студентов во время прохождения практики является выполнение индивидуального задания. Задание выдаётся руководителем практики от кафедры. Оно может быть по тематике исследовательской работы студентов, но с обязательным учётом специфики предприятия – базы практики. Наиболее интересные материалы индивидуального задания впоследствии представляются в виде доклада для сообщений на итоговой конференции по производственной практике, а также на конкурс студенческих научно-исследовательских работ.

Задания для проведения текущей аттестации по разделам (этапам) практики, осваиваемым студентом самостоятельно:

- Подготовительный этап - инструктаж по технике безопасности, собеседование, экскурсия по предприятию, цеху, инструктаж на рабочем месте практики, получение задания от руководителя практики от предприятия.
- Производственный этап (выполнение работ на предприятии), экскурсии на другие предприятия (примерное содержание):
 - Изучение структуры управления участком, отделом, цехом или предприятием в целом;

- Изучение и участие в разработке технологического процесса изготовления продукции, испытания изделия или ремонта оборудования, другое;
 - Изучение и участие в разработке технологического оборудования (станок, пресс, стенд для наладки или испытания и т.д.), другое;
 - Экскурсии на другие предприятия (привести описание содержания экскурсии).
- Заключительный этап - обработка и анализ полученной информации, ведение дневника.

9. ФОРМЫ АТТЕСТАЦИИ (ПО ИТОГАМ ПРАКТИКИ)

9.1 ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ПРАКТИКЕ

Форма контроля по итогам учебной практики - зачёт с оценкой с использованием оценочного средства – устный опрос в форме собеседования.

9.1.1. Перечень компетенций, описание показателей и критериев их оценивания на различных этапах формирования, шкала оценивания.

При проведении аттестации оценивается уровень сформированности следующих профессиональных компетенций:

Код и формулировка компетенции	Этапы формирования компетенции	Критерии	Показатели
способностью осуществлять анализ научно-технической информации, обобщать отечественный и зарубежный опыт в области средств автоматизации и управления, проводить патентный поиск (ПК-4)	знает (пороговый уровень)	Знание психологических и юридических основ творчества и методов анализа научно-технической информации	Способность понимать суть психологических и юридических основ творчества и методов анализа научно-технической информации
	умеет (продвинутый уровень)	Умение выявлять технические противоречия и преодолевать психологическую инерцию	Способность выявлять технические противоречия и преодолевать психологическую инерцию
	владеет (высокий уровень)	Владение основными приемами устранения технических противоречий, правилами составления заявки на изобретение и методами осуществления анализа научно-технической информации, обобщения отечественного и зарубежного опыта в области мехатроники и робототехники	Способность овладеть основными приемами устранения технических противоречий, правилами составления заявки на изобретение и методами осуществления анализа научно-технической информации, обобщения отечественного и зарубежного опыта в области мехатроники и робототехники
способностью проводить эксперименты на действующих макетах, образцах мехатронных и робототех-	знает (пороговый уровень)	Знание методов проведения экспериментов на действующих макетах, образцах мехатронных и робототехнических систем	Способность охарактеризовать методы проведения экспериментов на действующих макетах, образцах мехатронных и робототехнических систем

<p>нических систем по заданным методикам и обрабатывать результаты с применением современных информационных технологий и технических средств (ПК-5)</p>	<p>умеет (продвинутый уровень)</p>	<p>Умение обрабатывать результаты экспериментов с применением современных информационных технологий и технических средств</p>	<p>Способность применять современные информационные технологии и технические средства для обработки результатов экспериментов</p>
	<p>владеет (высокий уровень)</p>	<p>Владение современными методами проведения экспериментов на действующих макетах, образцах мехатронных и робототехнических систем и обработки их результатов</p>	<p>Способность использовать современные методы проведения экспериментов на действующих макетах, образцах мехатронных и робототехнических систем и обработки их результатов</p>
<p>готовностью участвовать в составлении аналитических обзоров и научно-технических отчетов по результатам выполненной работы, в подготовке публикаций по результатам исследований и разработок (ПК-7)</p>	<p>знает (пороговый уровень)</p>	<p>Знание требований к оформлению аналитических обзоров и научно-технических отчетов по результатам выполненной работы</p>	<p>Способность проанализировать требования к оформлению аналитических обзоров и научно-технических отчетов по результатам выполненной работы</p>
	<p>умеет (продвинутый уровень)</p>	<p>Умение оформить и доложить результаты выполненной работы</p>	<p>Способность оформить и доложить результаты выполненной работы</p>
	<p>владеет (высокий уровень)</p>	<p>Владение методами аргументированной защиты результатов выполненной работы</p>	<p>Способность применять методы аргументированной защиты результатов выполненной работы</p>
<p>готовностью к внедрению результатов разработок мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей в производство (ПК-21)</p>	<p>знает (пороговый уровень)</p>	<p>Знание методов и средств проектирования и внедрения систем управления мехатронными и робототехническими объектами</p>	<p>Способность подбирать методы и средства проектирования и внедрения систем управления мехатронными и робототехническими объектами</p>
	<p>умеет (продвинутый уровень)</p>	<p>Умение применять на практике знания о методах и средствах проектирования систем управления в области мехатроники и робототехники, формулировать выводы и практические рекомендации на основе проводимых исследований</p>	<p>Способность правильно применять на практике знания о методах и средствах проектирования систем управления в области мехатроники и робототехники, формулировать выводы и практические рекомендации на основе проводимых исследований</p>
	<p>владеет (высокий уровень)</p>	<p>Владение навыками проектирования и внедрения систем управления мехатронными и робототехническими объектами</p>	<p>Способность овладеть навыками проектирования и внедрения систем управления мехатронными и робототехническими объектами</p>

9.1.2. Шкала оценивания и критерии оценки результатов защиты отчета по практике

При выставлении оценки «отлично» при защите отчета по практике студент должен демонстрировать высокий уровень, оценки «хорошо» - продвинутый уровень, а оценки «удовлетворительно» - пороговый.

Основные объекты оценивания результатов прохождения практики:

- деловая активность студента в процессе практики;
- производственная дисциплина студента;
- качество выполнения индивидуального задания;
- оформление дневника практики;
- качество выполнения и оформления отчета по практике;
- уровень ответов при сдаче зачета (защите отчета);
- характеристика и оценка работы студента руководителем практики с места прохождения практики.

Критерии выставления оценки студенту на зачете по практике

Оценка за-чета	Требования к сформированным компетенциям
«отлично»	Оценка «отлично» выставляется студенту, если он полностью выполнил программу практики, умеет использовать теоретические знания при выполнении задания по практике, умеет тесно увязывать теорию с практикой, свободно справляется с задачами, вопросами и другими видами применения знаний, умеет приводить примеры, ответил на все вопросы во время защиты практики, ответы отличаются логичностью, глубиной и полнотой раскрытия темы
«хорошо»	Оценка «хорошо» выставляется студенту, если он полностью выполнил программу практики, умеет использовать теоретические знания при выполнении задания по практике, хорошо справляется с задачами, вопросами и другими видами применения знаний, ответил на основные вопросы во время защиты практики, ответы отличаются логичностью и полнотой раскрытия темы, однако допускается одна - две неточности в ответе.
«удовлетворительно»	Оценка «удовлетворительно» выставляется студенту, если он выполнил основную часть программы практики, но с трудом умеет использовать теоретические знания при выполнении задания по практике, в целом справляется с задачами, вопросами и другими видами применения знаний, ответы на вопросы во время защиты практики отличаются недостаточной глубиной и полнотой
«неудовлетворительно»	Оценка «неудовлетворительно» выставляется студенту, который не выполнил программу практики, не умеет использовать теоретические знания при выполнении задания по практике, не справляется с задачами, вопросами и другими видами применения знаний, не ответил на основные вопросы во время защиты практики

Студент, не выполнивший программу преддипломной практики по уважительной причине, направляется на практику повторно в свободное от аудиторных занятий время. Студент, не выполнивший программу практики без уважительной причины или получивший неудовлетворительную оценку, считается имеющим академическую задолженность. Ликвидация этой задолженности проводится в соответствии с нормативными документами ДВФУ.

9.1.3 Типовые задания для оценки знаний, умений, навыков и опыта деятельности

За время практики студенту необходимо выполнить индивидуальное задание по углубленному изучению отдельных направлений работы или видов деятельности организации, решению конкретных задач в интересах базы практики и ДВФУ.

Примерные индивидуальные задания на практику:

1. Изучить работу манипуляторного устройства Orion 7P.
2. Изучить работу станка MAZAK INTEGTEX i-серии
3. Изучение методов полуавтоматического управления манипуляторами.
4. Проанализировать существующие экспертные системы в области подводной робототехники.
5. Изучение особенностей функционирования станков с числовым программным управлением на примере фрезерного станка SV85/
6. Реализация совместной работы двух процессоров на локальном компьютере посредством UDP протокола.
7. Изучение особенностей медицинской робототехники.
8. Изучение принципов автоматизации насосных станций.
9. Решение обратной задачи кинематики для бионического манипулятора.
10. Изучение технологического процесса изготовления магниевых отливок с помощью мехатронных систем.
11. Организовать обмен данными между системой управления робота и навигационной системой.
12. Изучение систем дистанционного управления роботами и манипуляторами.

Типовые контрольные вопросы для подготовки к защите отчета по практике:

1. Как реализуются организация и управление деятельностью подразделения?
2. Как производится планирование и финансирование разработок?
3. Как производится эксплуатация оборудования, оформление программ испытаний и технической документации?
4. Каковы основные этапы разработки конструкторско-технологической документации?
5. Каков порядок представления и утверждения документов?
6. Опишите методы выполнения технических расчётов и определения экономической эффективности исследований и разработок.
7. Каковы правила эксплуатации установок, измерительных приборов и технологического оборудования, имеющегося в подразделении?
8. Как обеспечивается безопасность жизнедеятельности и экологической чистоты?
9. Как производится отчётность по основным этапам проектирования?

9.1.4 Методические материалы, определяющие процедуру оценивания

Для получения положительной оценки по результатам практики студент должен полностью выполнить программу практики, своевременно оформить и представить на кафедру все необходимые отчетные документы.

На практике студент ежедневно заполняет дневник, в который заносится вся выполняемая работа или время простоев с причиной их возникновения и т.п. Дневник систематически проверяется руководителем практики и прилагается к отчёту студента.

Текущий контроль за прохождением практики осуществляет руководитель практики, контролируя соблюдение студентом индивидуального графика прохождения практики, объем и качество выполнения запланированных действий.

Промежуточный контроль осуществляется в форме зачета по практике, выставляемого руководителем практики по результатам защиты отчета по практике.

10. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ПРЕДИПЛОМНОЙ ПРАКТИКИ

а) основная литература:

1. Филаретов В.Ф. Линейная теория автоматического управления / В.Ф. Филаретов. – Владивосток: ДВГТУ, 2010. – 116 с.
<http://lib.dvfu.ru:8080/lib/item?id=chamo:381426&theme=FEFU>
2. Козырев, Ю.Г. Применение промышленных роботов : учебное пособие для вузов / Ю.Г. Козырев – М.: КноРус, 2013. – 488 с.
<http://lib.dvfu.ru:8080/lib/item?id=chamo:674401&theme=FEFU>
3. Юревич Е.И. Основы робототехники: учебное пособие для вузов. Санкт-Петербург: БХВ-Петербург, 2010. – 359 с.
<http://lib.dvfu.ru:8080/lib/item?id=chamo:686006&theme=FEFU>
4. <http://e.lanbook.com/view/book/538/page1/> Коновалов Б.И., Лебедев Ю. М. Теория автоматического управления. СПб.: Издательство «Лань», 2010. – 224 с.
5. <http://e.lanbook.com/view/book/38841/page2/> Певзлер Л.Д. Теория систем управления. СПб.: Издательство «Лань», 2013. – 424 с.
6. <http://e.lanbook.com/view/book/40006/> Предко М. Устройства управления роботами. – М. ДМК Пресс, 2010. – 404 с.
7. <http://znanium.com/bookread.php?book=188363> Управление техническими системами. Е.Б. Бунько, К.И. Меша, Е.Г. Мурачев и др.; Под ред. В.И. Харитонова. - М.: Форум, 2010. - 384 с.
8. <http://znanium.com/bookread.php?book=430323> Современная автоматика в системах управления технологическими процессами: Учебное пособие / В.П. Ившин, М.Ю. Перухин. - М.: НИЦ ИНФРА-М, 2014. - 400 с.

б) дополнительная литература:

1. Каляев И.А., Гайдук А.Р., Капустян С.Г. Модели и алгоритмы коллективного управления в группах роботов. – М.: Физматлит, 2009. - 279 с.

2. Ясницкий, Л. Н. Введение в искусственный интеллект / Л. Н. Ясницкий. – М. : Академия, 2008. – 175 с. <http://lib.dvfu.ru:8080/lib/item?id=chamo:381820&theme=FEFU>

3. Шумский А.Е. Методы и алгоритмы диагностирования и отказоустойчивого управления динамическими системами / А.Е. Шумский, А.Н. Жирабок. – Владивосток: ДВГТУ, 2009. – 196 с. <http://lib.dvfu.ru:8080/lib/item?id=chamo:382845&theme=FEFU>

в) перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

1. <http://mechatronic-systems.ru/> Сайт посвящен мехатронным станочным системам, автоматизированным комплексам и станкам с ЧПУ. Ресурс может быть полезен студентам, магистрам и всем учащимся по различным техническим специальностям. Здесь можно найти фундаментальную теорию и лекции по мехатронике. Также сайт будет интересен специалистам, работающим в области автоматизированного машиностроения и станкостроения. На mechatronic-systems.ru постоянно добавляются актуальные статьи, аналитика и новости отрасли. Карта сайта позволит быстро разобраться и понять структуру ресурса.

2. <http://novtex.ru/mech/index1.htm> Ежемесячный научно-технический и производственный журнал "МЕХАТРОНИКА, АВТОМАТИЗАЦИЯ, УПРАВЛЕНИЕ". Задачей журнала является освещение современного состояния, тенденций и перспектив развития мехатроники - приоритетного направления развития техносферы, интегрирующего механику, электронику, автоматику и информатику с целью совершенствования технологий производства и создания техники новых поколений, включая качественно новые модули, системы, машины и комплексы машин с интеллектуальным управлением их функциональными движениями. В журнале рассматриваются актуальные вопросы разработки, создания, внедрения и эксплуатации мехатронных систем и технологий в станкостроении, робототехнике, аэрокосмической, биомедицинской и бытовой технике. Рассматриваются проблемы теории и практики автоматического и автоматизированного управления техническими объектами и технологическими процессами в промышленности, энергетике и на транспорте.

3. <https://3dnews.ru> 3DNews Daily Digital Digest – первое независимое российское онлайн-издание, посвященное цифровым технологиям. Цель проекта – своевременная публикация максимально объективной информации обо всем, происходящем на рынке IT, а также помощь пользователям цифровых устройств в выборе, приобретении и наиболее эффективном использовании оборудования и программного обеспечения.

4. <https://robot-ran.ru/> Научный совет по робототехнике и мехатронике РАН. Целью деятельности Совета является развитие научных исследований и прикладных разработок в области робототехники и мехатроники и их использование в различных сферах Российской Федерации.

5. <http://window.edu.ru/resource/677/76677> Новиков Ф.А. Системы представления знаний: Учебное пособие. - СПб.: Изд-во Политехн. ун-та, 2010. - 245 с.

6. <http://window.edu.ru/resource/439/73439> Григорьев В.В., Быстров С.В., Бойков В.В., Болтунов Г.И., Мансурова О.К. Цифровые системы управления: Учебное пособие. – СПб.: СПбГУ ИТМО, 2011. – 133 с.

7. <http://window.edu.ru/resource/059/77059> Втюрин В.А. Современные проблемы науки и производства в области автоматизации: Учебное пособие. – СПб.: СПбГЛТУ, 2011. – 103 с.

г) нормативно-правовые материалы

ГОСТ 2.102-2013 Единая система конструкторской документации. Виды и комплектность конструкторских документов;

ГОСТ 2.103-2013 Единая система конструкторской документации. Стадии разработки.

д) перечень информационных технологий, используемых при проведении практики, включая перечень программного обеспечения и информационных справочных систем

Место расположения компьютерной техники, на котором установлено программное обеспечение, количество рабочих мест	Перечень программного обеспечения
Компьютерный класс кафедры Автоматизации и управления	<ul style="list-style-type: none"> – Microsoft Office Professional Plus 2016 – офисный пакет, включающий программное обеспечение для работы с различными типами документов (текстами, электронными таблицами, базами данных и др.); – 7Zip 9.20 - свободный файловый архиватор с высокой степенью сжатия данных; – ABBYY FineReader 11 - программа для оптического распознавания символов; – Elcut 6.3 Student - программа для проведения инженерного анализа и двумерного моделирования методом конечных элементов (МКЭ); – Adobe Acrobat XI Pro – пакет программ для создания и просмотра электронных публикаций в формате PDF; – AutoCAD Electrical 2015 Language Pack – English - трёхмерная система автоматизированного проектирования и черчения; – CorelDRAW Graphics Suite X7 (64-Bit) - графический редактор; – MATLAB R2016a - пакет прикладных программ для решения задач технических вычислений и одноимённый язык

	программирования, используемый в этом пакете; – САПР (Система автоматизированного проектирования) - автоматизированная система, реализующая информационную технологию выполнения функций проектирования.
--	---

11. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ПРЕДДИПЛОМНОЙ ПРАКТИКИ

Для проведения исследований, связанных с выполнением задания по практике, а также для организации самостоятельной работы студентам доступно следующее лабораторное оборудование и специализированные кабинеты, соответствующие действующим санитарным и противопожарным нормам, а также требованиям техники безопасности при проведении учебных и научно-производственных работ:

Наименование оборудованных помещений и помещений для самостоятельной работы	Перечень основного оборудования
Лаборатория кафедры автоматизации и управления, ауд. С418	Шагающий робот по схеме Чебышева, Мобильный колесный робот, Мобильный робот " Robotino - 2", Стереоскопическая цветная система технического зрения Bumblebee R2 1024x768 с, Стереоскопическая цветная система технического зрения Bumblebee R XB3 с (2 шт.), Мобильный гусеничный робот с супервизорным управлением, Комплект учебного оборудования сенсорной техники, Комплект учебного оборудования "Основы техники сервоприводов" и "Основы техники шаговых приводов", Робот мобильный колесный с супервизорным управлением, Робот мобильный гусеничный с супервизорным управлением, Комплекс учебный "MPS-210 - Мехатроника", Робот промышленный шестикоординатный : 1. Робот промышленный KR 6700 SIXX (KR AGILUS) 2. Контроллер робота KR C4 compact 3. Пульт управления робота
Компьютерный класс, Ауд. Е628	Моноблок HP ProOne 400 All-in-One 19,5 (1600x900), Core i3-4150T, 4GB DDR3-1600 (1x4GB), 1TB HDD 7200 SATA, DVD+/-RW,GigEth,Wi-Fi,BT,usb kbd/mse,Win7Pro (64-bit)+Win8.1Pro(64-bit),1-1-1 Wty
Читальные залы Научной библиотеки ДВФУ с открытым доступом к фонду (корпус А - уровень 10)	Моноблок HP ProOne 400 All-in-One 19,5 (1600x900), Core i3-4150T, 4GB DDR3-1600 (1x4GB), 1TB HDD 7200 SATA, DVD+/-RW,GigEth,Wi-Fi,BT,usb kbd/mse,Win7Pro (64-bit)+Win8.1Pro(64-bit),1-1-1 Wty Скорость доступа в Интернет 500 Мбит/сек. Рабочие места для людей с ограниченными возможностями здоровья оснащены дисплеями и принтерами Брайля; оборудованы: портативными устройствами для чтения плоскочечатных текстов, сканирующими и читающими машинами видеоувеличителем с возможностью регуляции цветовых спектров; увеличивающими электронными лупами и ультразвуковыми маркировщиками
Мультимедийная аудитория	проектор 3-chip DLP, 10 600 ANSI-лм, WUXGA 1 920x1 200 (16:10) PT-DZ110XE Panasonic; экран 316x500 см, 16:10 с эл. приводом; крепление настенно-потолочное Elpro Large Electrol Projecta; профессиональная ЖК-панель 47", 500 Кд/м2, Full HD

	М4716ССВА LG; подсистема видеоисточников документ-камера CP355AF Avervision; подсистема видеокоммутации; подсистема аудиокоммутации и звукоусиления; подсистема интерактивного управления; беспроводные ЛВС обеспечены системой на базе точек доступа 802.11a/b/g/n 2x2 MIMO(2SS)
--	---

В целях обеспечения специальных условий обучения инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья в ДВФУ все здания оборудованы пандусами, лифтами, подъемниками, специализированными местами, оснащенными туалетными комнатами, табличками информационно-навигационной поддержки.

Составитель доцент, канд. техн. наук А.А. Кацурин

Программа практики обсуждена на заседании кафедры Автоматизации и управления, протокол от «22» октября 2015 г. № 2.