

**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

**РЯЗАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ РАДИОТЕХНИЧЕСКИЙ
УНИВЕРСИТЕТ им. В.Ф. УТКИНА**

Кафедра «Автоматики и информационных технологий в управлении»

ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ДИСЦИПЛИНЫ
ТЕХНИЧЕСКОЕ ЗРЕНИЕ РОБОТОВ

Направление 27.04.04

«Управление в технических системах»

ОПОП

«Обработка сигналов и изображений
в информационно-управляющих системах»

Квалификация выпускника – магистр

Формы обучения – очная, очно-заочная

Рязань 2024 г.

Оценочные материалы – это совокупность учебно-методических материалов (контрольных заданий, описаний форм и процедур), предназначенных для оценки качества освоения обучающимися данной дисциплины как части основной профессиональной образовательной программы.

Цель – оценить соответствие знаний, умений и уровня приобретенных компетенций обучающихся целям и требованиям основной профессиональной образовательной программы в ходе проведения текущего контроля и промежуточной аттестации.

Основная задача – обеспечить оценку уровня сформированности общекультурных, общепрофессиональных и профессиональных компетенций, приобретаемых обучающимся в соответствии с этими требованиями.

Контроль знаний проводится в форме текущего контроля и промежуточной аттестации.

Текущий контроль успеваемости проводится с целью определения степени усвоения учебного материала, своевременного выявления и устранения недостатков в подготовке обучающихся и принятия необходимых мер по совершенствованию методики преподавания учебной дисциплины (модуля), организации работы обучающихся в ходе учебных занятий и оказания им индивидуальной помощи.

К контролю текущей успеваемости относятся проверка знаний, умений и навыков, приобретенных обучающимися в ходе выполнения индивидуальных заданий на практических занятиях и лабораторных работах. При оценивании результатов освоения практических занятий и лабораторных работ применяется шкала оценки «зачтено – не зачтено». Количество лабораторных и практических работ и их тематика определена рабочей программой дисциплины, утвержденной заведующим кафедрой.

Результат выполнения каждого индивидуального задания должен соответствовать всем критериям оценки в соответствии с компетенциями, установленными для заданного раздела дисциплины.

Промежуточный контроль по дисциплине осуществляется проведением экзамена.

Форма проведения экзамена – письменный ответ по утвержденным экзаменационным билетам, сформулированным с учетом содержания учебной дисциплины. После выполнения письменной работы обучаемого производится ее оценка преподавателем и, при необходимости, проводится теоретическая беседа с обучаемым для уточнения экзаменационной оценки.

Паспорт оценочных материалов по дисциплине

| № п/п | Контролируемые разделы (темы) дисциплины (результаты по разделам) | Код контролируемой компетенции (или её части) | Вид, метод, форма оценочного мероприятия |
|-------|--|---|--|
| 1 | 2 | 3 | 4 |
| 1 | <i>Раздел 1</i> Введение. Основные понятия робототехники | ПК-1.1; ПК-1.2; ПК-1.3; ПК-1.4 | Экзамен |
| 2 | <i>Раздел 2</i> Устройство и математическое описание роботов | ПК-1.1; ПК-1.2; ПК-1.3; ПК-1.4 | Экзамен |
| 3 | <i>Раздел 3</i> Методы управления роботами | ПК-1.1; ПК-1.2; ПК-1.3; ПК-1.4 | Экзамен |
| 4 | <i>Раздел 4</i> Системы технического зрения роботов | ПК-1.1; ПК-1.2; ПК-1.3; ПК-1.4 | Экзамен |

Критерии оценивания компетенций (результатов)

- 1). Уровень усвоения материала, предусмотренного программой.
- 2). Умение анализировать материал, устанавливать причинно-следственные связи.
- 3). Ответы на вопросы: полнота, аргументированность, убежденность, умение
- 4). Качество ответа (его общая композиция, логичность, убежденность, общая эрудиция)
- 5). Использование дополнительной литературы при подготовке ответов.

Уровень освоения сформированности знаний, умений и навыков по дисциплине оценивается в форме бальной отметки:

«Отлично» заслуживает студент, обнаруживший всестороннее, систематическое и глубокое знание учебно-программного материала, умение свободно выполнять задания, предусмотренные программой, усвоивший основную и знакомый с дополнительной литературой, рекомендованной программой. Как правило, оценка «отлично» выставляется студентам, усвоившим взаимосвязь основных понятий дисциплины в их значении для приобретаемой профессии, проявившим творческие способности в понимании, изложении и использовании учебно-программного материала.

«Хорошо» заслуживает студент, обнаруживший полное знание учебно-программного материала, успешно выполняющий предусмотренные в программе задания, усвоивший основную литературу, рекомендованную в программе. Как правило, оценка «хорошо» выставляется студентам, показавшим систематический характер знаний по дисциплине и способным к их самостоятельному пополнению и обновлению в ходе дальнейшей учебной работы и профессио-

нальной деятельности.

«**Удовлетворительно**» заслуживает студент, обнаруживший знания основного учебно-программного материала в объеме, необходимом для дальнейшей учебы и предстоящей работы по специальности, справляющийся с выполнением заданий, предусмотренных программой, знакомый с основной литературой, рекомендованной программой. Как правило, оценка «удовлетворительно» выставляется студентам, допустившим погрешности в ответе на экзамене и при выполнении экзаменационных заданий, но обладающим необходимыми знаниями для их устранения под руководством преподавателя.

«**Неудовлетворительно**» выставляется студенту, обнаружившему пробелы в знаниях основного учебно-программного материала, допустившему принципиальные ошибки в выполнении предусмотренных программой заданий. Как правило, оценка «неудовлетворительно» ставится студентам, которые не могут продолжить обучение или приступить к профессиональной деятельности по окончании вуза без дополнительных занятий по соответствующей дисциплине.

Типовые контрольные задания или иные материалы

Вопросы к экзамену по дисциплине

Модуль 1

1. Определение робота. Устройство робота.
2. Функциональная схема робота
3. Классификация роботов по назначению и широте перечня операций
4. Классификация роботов по конструкционным показателям, по способу управления, по быстродействию и точности движений
5. Манипуляционные системы роботов
6. Сенсорные системы роботов и их параметры
7. Гидравлические приводы
8. Пневматические приводы
9. Электрические приводы
10. Типовая схема привода манипуляторов
11. Основные принципы организации движения роботов
12. Математическое описание роботов.
13. Основные задачи кинематики манипуляторов.
14. Обратная задача о положении манипулятора.
15. Задача расчета скоростей и ускорений.
16. Примеры решения обратных задач кинематики.
17. Матричные методы решения задач кинематики.
18. Пример решения обратной задачи кинематики матричным методом.
19. Динамические модели роботов.
20. Алгоритмы позиционного управления.
21. Алгоритмы контурного управления.

22. Адаптивное и интеллектуальное управление роботами
23. Групповое управление в робототехнических системах
24. Общие рекомендации для организации группового управления роботами
25. Общие сведения о системах технического зрения роботов
26. Основные этапы проектирования систем технического зрения роботов
27. Датчики изображений, применяемые в системах технического зрения роботов
28. Типы освещения, применяемые в системах технического зрения роботов. Направленное освещение. Косое освещение.
29. Типы освещения, применяемые в системах технического зрения роботов. Диффузное освещение. Кольцевое освещение.

Лабораторный практикум

| № п/п | № раздела дисциплины | Наименование лабораторной работы | Трудоемкость, час |
|-------|----------------------|---|-------------------|
| 1 | 2, 3 | Программирование траектории перемещения манипулятора робота. | 4 |
| 2 | 2, 3 | Управление роботом с использованием информации, полученной от сенсоров. | 4 |
| 3 | 3, 4 | Разработка алгоритмов управления движением колёсного робота. | 4 |
| 4 | 2, 3 | Разработка алгоритмов управления движением робота Lego Mindstorms NXT. | 4 |