

**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования

«Воронежский государственный технический университет»

Утверждено

В составе образовательной программы
Учебно-методическим советом ВГТУ

16.02.2023 г протокол № 4

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

профессионального модуля

ПМ 01 Монтаж, программирование и пуско-наладка мехатронных систем

Специальность: 15.02.10 Мехатроника и мобильная робототехника (по
отраслям)

Квалификация выпускника: техник-мехатроник

Нормативный срок обучения: 3 года 10 месяцев на базе основного общего
образования

Форма обучения: Очная

Год начала подготовки: 2023

Программа обсуждена на заседании методического совета СПК
20.01.2023 года Протокол №5

Председатель методического совета СПК  Сергеева С. И.

Программа одобрена на заседании педагогического совета СПК
27.01.2023 года Протокол №5

Председатель педагогического совета СПК  Дегтев Д. Н.

2023

Программа профессионального модуля разработана на основе Федерального государственного образовательного стандарта по специальности среднего профессионального образования

15.02.10 Мехатроника и мобильная робототехника (по отраслям),

утвержденного приказом Минобрнауки России от 09.12.2016 г. №1550

Организация-разработчик: ВГТУ

Разработчики:

Коротков Виктор Николаевич, преподаватель

Федоров Владимир Андрианович – преподаватель высшей квалификационной категории

СОДЕРЖАНИЕ

1 ОБЩАЯ ХАРАКТЕРИСТИКА РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО МОДУЛЯ

2 СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО МОДУЛЯ

3 УСЛОВИЯ РЕАЛИЗАЦИИ ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО МОДУЛЯ

3.1. Требования к материально-техническому обеспечению

3.2. Перечень нормативных правовых документов, основной и дополнительной учебной литературы, необходимой для освоения профессионального модуля

3.3. Перечень программного обеспечения, профессиональных баз данных, информационных справочных систем ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения учебной профессионального модуля

3.4. Особенности реализации профессионального модуля для обучающихся из числа инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья

4 КОНТРОЛЬ И ОЦЕНКА РЕЗУЛЬТАТОВ ОСВОЕНИЯ ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО МОДУЛЯ (ВИДА ДЕЯТЕЛЬНОСТИ)

1 ОБЩАЯ ХАРАКТЕРИСТИКА РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО МОДУЛЯ

ПМ 01 Монтаж, программирование и пуско-наладка мехатронных систем

1.1 Цель и планируемые результаты освоения профессионального модуля

В результате изучения профессионального модуля обучающийся должен освоить основной вид деятельности: *Монтаж, программирование и пуско-наладка мехатронных систем.*

Рабочая программа профессионального модуля (далее - программа) - является частью основной профессиональной образовательной программы в соответствии с ФГОС по специальности *15.02.10 Мехатроника и мобильная робототехника (по отраслям)* входящей в состав укрупненной группы специальностей 15.00.00 «Машиностроение».

1.1.1 Перечень общих компетенций

Код компетенции	Формулировка компетенции	Знания, умения
ОК 1	Выбирать способы решения задач профессиональной деятельности применительно к различным контекстам.	Умения: распознавать задачу и/или проблему в профессиональном и/или социальном контексте; анализировать задачу и/или проблему и выделять её составные части; определять этапы решения задачи; выявлять и эффективно искать информацию, необходимую для решения задачи и/или проблемы; составить план действия; определить необходимые ресурсы; владеть актуальными методами работы в профессиональной и смежных сферах; реализовать составленный план; оценивать результат и последствия своих действий (самостоятельно или с помощью наставника) Знания: актуальный профессиональный и социальный контекст, в котором приходится работать и жить; основные источники информации и ресурсы для решения задач и проблем в профессиональном и/или социальном контексте; алгоритмы выполнения работ в профессиональной и смежных областях; методы работы в профессиональной и смежных сферах; структуру плана для решения задач; порядок оценки результатов решения задач профессиональной деятельности
ОК 2	Использовать современные средства поиска, анализа и интерпретации информации, и информационные технологии для выполнения задач профессиональной деятельности.	Умения: определять задачи для поиска информации; определять необходимые источники информации; планировать процесс поиска; структурировать получаемую информацию; выделять наиболее значимое в перечне информации; оценивать практическую значимость результатов поиска; оформлять результаты поиска; применять средства информационных технологий для решения профессиональных задач; использовать современное программное обеспечение; использовать различные цифровые средства для решения профессиональных задач Знания: номенклатура информационных источников применяемых в профессиональной деятельности; приемы структурирования информации; формат оформления результатов поиска информации; порядок их применения и программное обеспечение в профессиональной деятельности
ОК 3	Планировать и реализовывать собственное	Умения: определять актуальность нормативно-правовой документации в профессиональной деятельности; применять современную научную профессиональную терминологию; определять и выстраивать траектории профессионального развития и

	профессиональное и личностное развитие, предпринимательскую деятельность в профессиональной сфере, использовать знания по финансовой грамотности в различных жизненных ситуациях.	самообразования; выявлять достоинства и недостатки коммерческой идеи; презентовать идеи открытия собственного дела в профессиональной деятельности; оформлять бизнес-план; рассчитывать размеры выплат по процентным ставкам кредитования; определять инвестиционную привлекательность коммерческих идей в рамках профессиональной деятельности; презентовать бизнес-идею; определять источники финансирования Знания: содержание актуальной нормативно-правовой документации; современная научная и профессиональная терминология; возможные траектории профессионального развития и самообразования; основы предпринимательской деятельности; основы финансовой грамотности; правила разработки бизнес-планов; порядок выстраивания презентации; кредитные банковские продукты
ОК 4	Эффективно взаимодействовать и работать в коллективе и команде.	Умения: организовывать работу коллектива и команды; взаимодействовать с коллегами, руководством, клиентами в ходе профессиональной деятельности Знания: психологические основы деятельности коллектива, психологические особенности личности; основы проектной деятельности
ОК 9	Пользоваться профессиональной документацией на государственном и иностранном языках.	Умения: понимать общий смысл четко произнесенных высказываний на известные темы (профессиональные и бытовые), понимать тексты на базовые профессиональные темы; участвовать в диалогах на знакомые общие и профессиональные темы; строить простые высказывания о себе и о своей профессиональной деятельности; кратко обосновывать и объяснить свои действия (текущие и планируемые); писать простые связанные сообщения на знакомые или интересующие профессиональные темы Знания: правила построения простых и сложных предложений на профессиональные темы; основные общеупотребительные глаголы (бытовая и профессиональная лексика); лексический минимум, относящийся к описанию предметов, средств и процессов профессиональной деятельности; особенности произношения; правила чтения текстов профессиональной направленности

1.1.2 Перечень профессиональных компетенций

Вид деятельности	Код и наименование компетенции	Требования к умениям и практическому опыту
Монтаж, программирование и пуско-наладка мехатронных систем	ПК1.1 Выполнять монтаж компонентов и модулей мехатронных систем в соответствии с технической документацией	практический опыт: - выполнения сборки узлов и систем, монтаж и наладку оборудования мехатронных систем уметь: - читать принципиальные структурные схемы, схемы автоматизации, схемы соединений и подключений - готовить инструмент и оборудование к монтажу; - осуществлять монтажные и пуско – наладочные работы мехатронных систем
	ПК1.2 Осуществлять настройку и конфигурирование программируемых логических	практический опыт: - программирования мехатронных систем с учетом специфики технологических процессов; уметь:

	контроллеров и микропроцессорных систем в соответствии с принципиальными схемами подключения	- программировать плк;
	ПК1.3 Разрабатывать управляющие программы мехатронных систем в соответствии с техническим заданием	практический опыт: - программирования мехатронных систем с учетом специфики технологических процессов; уметь: - разрабатывать алгоритмы управления мехатронными системами;
	ПК1.4 Выполнять работы по наладке компонентов и модулей мехатронных систем в соответствии с технической документацией	практический опыт: - выполнения пуско – наладочных работ и испытаний мехатронных систем; уметь: - визуализировать процесс управления и работу мехатронных систем;

Рабочая программа профессионального модуля может быть использована в дополнительном профессиональном образовании (в программах повышения квалификации и переподготовки) по профессиям рабочих:

18809 Станочник широкого профиля;

19149 Токарь;

19479 Фрезеровщик;

18452 Слесарь-инструментальщик;

18466 Слесарь механосборочных работ

1.1.3. Анализ сопряжения планируемых результатов освоения профессионального модуля с требованиями профессиональных стандартов:

ФГОС СПО	Профессиональный стандарт (ПС), обобщенные трудовые функции (ОТФ)
готовится к следующим видам деятельности:	
ВД 01 Монтаж, программирование и пуско – наладка мехатронных систем. ВД 02 Техническое обслуживание, ремонт и испытание мехатронных	ПС: Профессиональный стандарт «Специалист по мехатронике в автомобилестроении», утвержден приказом Министерства труда и социальной защиты Российской Федерации от 30 октября 2018 г. № 677н;

систем. ВД 03 Разработка, моделирование и оптимизация работы мехатронных систем. ВД 04 Освоение одной или нескольких профессий рабочих, должностей служащих (18494 Слесарь по контрольно – измерительным приборам и автоматике).	ОТФ: 31.002 Выполнение регламентных работ по поддержанию мехатронных систем производственного оборудования в исправном состоянии: - <i>Проведение монтажных работ по установке (разборке) мехатронных систем производственного оборудования в соответствии с технической документацией (А/01.4)</i> - <i>Регулировка мехатронных систем в соответствии с технической документацией (А/02.4)</i> - <i>Техническое обслуживание и мелкий ремонт мехатронных систем (А/03.4)</i>
--	---

1.2 Количество часов, отводимое на освоение профессионального модуля:

Всего часов - 544 часа.

Обязательная часть – 436 часов.

Вариативная часть – 108 часов.

Объем практической подготовки: 544 ч

2 СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО МОДУЛЯ
ПМ 01 Монтаж, программирование и пуско-наладка мехатронных систем

2.1. Структура профессионального модуля

Коды формируемых профессиональн ых и общих компетенций	Наименования МДК, практик	Суммар ный объем, час.	В том числе в форме практиче ской подготов ки	Объем профессионального модуля, ак. час.									Промежуто чная аттестация (семестр)	
				Работа обучающихся во взаимодействии с преподавателем										
				Обучение по МДК					Практики					
				ВСЕГО с преподава телем, час	В том числе, час.			Самостояте льная работа	Учебная	Производ ственная				
Лекци и	Лабораторные и практические занятия	Консу льтаци и	Курсовая работа (проект)											
ОК1, ОК2, ОК9, ПК1.1, ПК1.2, ПК 1.4	МДК.01.01 Технология монтажа и пуско- наладки мехатронных систем	156	156	119	60	58	1	0	28	0	0	9 (6с)		
ОК1, ОК2, ПК1.2, ПК1.3	МДК.01.02 Технология программировани я мехатронных систем	182	182	137	68	50	1	18	33	0	0	12 (8с)		
ОК1, ОК2, ОК3, ОК4, ПК1.2, ПК1.3	МДК.01.03 Информационные технологии в профессионально й деятельности	50	50	42	14	28	0	0	8	0	0	0 (7с)		
ОК1, ОК3, ОК4, ПК 1.3, ПК 1.4	УП.01.01 Учебная практика. Монтаж, программировани е и пуско-наладка мехатронных систем	36	36	36						36	0	0 (8 с)		
ОК1, ОК2, ПК1.1, ПК1.2,	ПП.01.01 Производственна	108		108						0	108	0 (8 с)		

ПК 1.3, ПК 1.4	я практика (по профилю специальности) Монтаж, программирование и пуско-наладка мехатронных систем		108									
ОК1, ОК2, ОК3, ОК4, ОК9, ПК1.1, ПК1.2, ПК 1.3, ПК 1.4	ПМ.01.ЭК Экзамен по модулю	12	12	0						0	0	12 (8с)
	ВСЕГО:	544	544	442	142	136	2	18	69	36	108	33

2.2 Тематический план и содержание профессионального модуля

МДК.01.01 Технология монтажа и пуско-наладки мехатронных систем

Наименование разделов и тем	Содержание учебного материала, лабораторные и практические занятия, самостоятельная работа обучающихся, курсовая работа (проект)	Объем часов	Формируемые знания и умения, практический опыт, ОК и ПК
Раздел 1.	Состав, классификация и параметры роботов.		
Тема 1. Состав, классификация и параметры роботов.	Содержание лекции: 1. Классификация роботов по различным параметрам. 2. Классификация роботов по техническим характеристикам.	2	У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33
Раздел 2.	Манипуляционные системы роботов.		
Тема 2. Манипуляционные системы роботов.	<i>Практическое занятие № 1: Степени подвижности манипулятора. Системы координат манипуляторов.</i> <i>Практическое занятие № 2: Кинематические схемы манипуляторов.</i>	2 2	У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33
Раздел 3.	Рабочие органы манипуляторов роботов.		
Тема 3. Рабочие органы манипуляторов роботов.	Содержание лекции: 1. Назначение рабочих органов манипуляторов. 2. Типы рабочих органов манипуляторов. 3. Назначение, типы и примеры конструкций захватных устройств. <i>Практическое занятие № 3:</i> <i>Схемы использования рабочего инструмента.</i> <i>Классификация рабочего инструмента.</i>	2	У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33
Раздел 4.	Системы передвижения мобильных роботов.		
Тема 4. Системы передвижения мобильных роботов.	<i>Практическое занятие № 4:</i> <i>1. Классификация систем передвижения мобильных роботов.</i> <i>2. Примеры конструкций систем передвижения мобильных</i>	2	У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33

	<i>роботов.</i>		
	<i>Самостоятельная работа подготовка к практическим и лабораторным занятиям</i>	2	
Раздел 5.	Системы управления мехатронными устройствами.		
Тема 5.1. Классифика-	Содержание лекции:		У1, У2, У4,
ция систем управления.	1. Классификация систем управления по способу управления. 2. Классификация систем управления по степени участия оператора. 3. Классификация систем управления по типу движения исполнительных систем. 4. Классификация систем управления по управляемым переменным.	2	У5, 31, 32, 33, 35, 36
Тема 5.2. Структура и принцип действия цикловой системы программного управления.	Практическое занятие № 5: 1. Структура системы циклового программного управления. 2. Принцип действия цикловой системы программного управления.	2	У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33, 35, 36
Тема 5.3. Структура и принцип действия позиционной системы программного управления.	Практическое занятие № 6: 1. Структура системы позиционного программного управления. 2. Принцип действия позиционной системы программного управления.	2	У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33, 35, 36
Тема 5.4. Структура и принцип действия контурной системы программного управления.	Практическое занятие № 7: 1. Структура системы контурного программного управления. 2. Принцип действия контурной системы программного управления.	2	У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33, 35, 36
Тема 5.5. Адаптивное управление мехатронными системами.	Практическое занятие №8: 1. Структура системы управления осязательным роботом. 2. Уровни адаптивного управления. 3. Пример алгоритма взятия произвольно расположенного предмета.	2 2	У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33, 35, 36
Тема 5.6. Интеллектуальное управление мехатронными	Практическое занятие №9: 1. Интеллект человека.		У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33, 35, 36

системами.	2. Сферы применения интеллектуального управления. 3. Модели среды. 4. Структура системы интеллектуального управления.		
Тема 5.7. Управление средствами передвижения мехатронных систем.	Содержание лекции: 1. Модель среду местности. 2. Функциональная схема управления движением.		У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33, 35, 36
	Практическая работа № 10: Изучение методов работы с измерительными приборами: мультиметр, осциллограф, частотометр, генератор сигналов, ваттметр.	2 2	У1, У2, У3, У4, У7, 35, 37
Раздел 6.	Приводы мехатронных систем и их классификация.		
Тема 6. Приводы мехатронных систем и их классификация.	Содержание лекции: 1. Типы приводов, применяемые в мехатронных системах. 2. Типовая схема привода степени подвижности манипулятора. 3. Сравнение типов приводов, их достоинства и недостатки.	2	У1, У2, У4, У5, 31, 32, 33
Раздел 7.	Управление электрические приводы мехатронных систем.		
Тема 7.1. Регулирование скорости и основные характеристики двигателя постоянного тока.	Содержание лекции: 1. Способы возбуждения и схемы включения ДПТ при разных способах возбуждения. 2. ДПТ с последовательным возбуждением. 3. ДПТ с параллельным возбуждением. 4. ДПТ со смешанным возбуждением.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, П1,
	5. ДПТ с независимым возбуждением. 6. Уравнение электрического состояния цепи ротора. 7. Электромагнитный момент ДПТ. 8. Потери в ДПТ. 9. Энергетическая диаграмма ДПТ. 10. КПД и номинальная мощность ДПТ. 11. Механическая характеристика ДПТ. 12. Процесс пуска и ограничение пускового тока ДПТ. 13. Способы регулирования скорости ДПТ.	2	ПК1.1, ПК1.4

	14. Регулировочная характеристика ДПТ. 15. Искусственные механические характеристики ДПТ. 16. Естественная и реостатные механические характеристики ДПТ. 17. Паспортные характеристики ДПТ.		
	Практическая работа № 11: Исследование двигателя постоянного тока с электромагнитным возбуждением.	2	
	Практическая работа № 12: Исследование двигателя постоянного тока с возбуждением от постоянных магнитов.	2	
Тема 7.2. Структура и принцип действия тиристорного преобразователя.	Содержание лекции:		У1, У2, У4,
	1. Назначение и состав тиристорного преобразователя. 2. Классы систем импульсно-фазового управления. 3. Синхронное и асинхронное импульсно-фазовое управление. 4. Структура и временные диаграммы работы СИФУ с вертикальным принципом управления. 5. Структура и временные диаграммы работы одноканальной СИФУ. 6. Одно- и двухполупериодные управляемые выпрямители. 7. Однофазный двухполупериодный мостовой управляемый выпрямитель. 8. Трехфазный мостовой управляемый выпрямитель.	2	У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, П2, П3, ПК1.1, ПК1.4
	Практическая работа № 13: Исследование широтно-импульсного преобразователя.	2	
	Практическая работа № 14: Исследование тиристорного преобразователя.	2	
	Самостоятельная работа работа с дополнительной литературой подготовка к практическим и лабораторным занятиям	1 2	
Тема 7.3. Регулирование скорости асинхронного двигателя. Структура и принцип действия	Содержание лекции: 1. Способы управления АД. 2. Диапазон и плавность регулирования.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, П4, П5,

частотного преобразователя.	3. Формула для определения частоты вращения ротора АД. 4. Частотное регулирование скорости АД. 5. Регулирование скорости изменением числа пар полюсов. 6. Типы исполнений частотных преобразователей. 7. Структура и временные диаграммы работы частотного преобразователя.		ПК1.1, ПК1.2, ПК1.4
	8. Схема подключения АД к частотному преобразователю. 9. Механические характеристики АД при частотном регулировании. 10. Способы электронного преобразования частоты. 11. Скалярное и векторное регулирование. 12. Амплитудное регулирование и ШИМ. 13. Типовая схема подключения частотного преобразователя. 14. Характеристики выпускаемых серийно частотных преобразователей.	2	
	Практическая работа № 15: Исследование асинхронного двигателя.	2	
	Практическая работа № 16: Исследование частотного преобразователя.	2	
Тема 7.4. Устройство и принцип действия бесколлекторного двигателя постоянного тока. Структура и принцип действия системы управления бесколлекторным двигателем постоянного тока.	Содержание лекции: 1. Устройство и принцип работы бесколлекторного двигателя постоянного тока. 2. Подключение БДПТ к контроллеру и временные диаграммы работы. 3. Классификация БДПТ. 4. Основные характеристики БДПТ. 5. Преимущества БДПТ. 6. Методы управления БДПТ. 7. Структурная схема и временные диаграммы работы системы управления БДПТ. 8. Пример принципиальной электрической схемы системы управления БДПТ.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37
Тема 7.5. Устройство и принцип действия шагового двигателя.	Содержание лекции: 1. Устройство шагового двигателя.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34,

	2. Принцип действия реактивного шагового двигателя. 3. Конструкция и принцип действия шагового двигателя с постоянными магнитами. 4. Конструкция и принцип действия гибридного шагового двигателя. 5. Принцип действия однополярного и униполярного шаговых двигателей. 6. Основные характеристики шаговых двигателей. 7. Достоинства и недостатки шаговых двигателей.		35, 36, 37
Тема 7.6. Структура и принцип действия системы управления шаговым двигателем.	Содержание лекции: 1. Полношаговый режим управления. 2. Полушаговый режим управления. 3. Микрошаговый режим управления.		У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37
	4. Пример принципиальной электрической схемы системы управления ШД.		
	<i>Самостоятельная работа</i> <i>работа с дополнительной литературой</i> <i>подготовка к практическим и лабораторным занятиям</i>	1 2	
Раздел 8.	Современные мехатронные модули.		36, 37
Тема 8. Современные мехатронные модули.	Содержание лекции: 1. Определение мехатронного модуля. 2. Классификация мехатронных модулей. 3. Отличительные признаки ММ. 4. Кинематические схемы и устройство мотор-редукторов. 5. Требования к мехатронным модулям. 6. Технические характеристики ММ. 7. Состав и устройство мехатронного модуля движения. 8. Целесообразность применения ММ. 9. Интеллектуальные мехатронные модули. 10. Примеры выпускаемых серийно ММ.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37
Раздел 9.	Пневматические приводы.		

Тема 9.1. Пневмораспределители, клапаны и логические элементы.	Содержание лекции: 1. Назначение и классификация пневмораспределителей. 2. Параметры для выбора пневмораспределителя. 3. Схемы включения пневмораспределителей. 4. Пневмораспределитель структуры 5/2. 5. Пневмораспределитель структуры 3/2. 6. Пневмораспределитель структуры 2/2. 7. Виды ручного управления пневмораспределителями. 8. Пневмораспределители с механическим управлением. 9. Управляющие органы моностабильных пневмораспределителей. 10. Управляющие органы бистабильных пневмораспределителей. 11. Пневмораспределители с пневматическим управлением. 12. Пневмораспределители с электромагнитным управлением. 13. Блокирующие клапаны. 14. Логические элементы И, ИЛИ, НЕТ, ПАМЯТЬ. 15. Пневмоклапан-усилитель. 16. Датчик прерыватель струи.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37
Тема 9.2. Схемотехника пневмосистем и расход воздуха.	Содержание лекции: 1. Особенности течения воздуха. 2. Нормальный расход воздуха. 3. Определение параметров распределителей и воздушной магистрали. 4. Выбор трубопровода. 5. Обратный клапан. 6. Клапан быстрого сброса. 7. Регулирующий дроссель и примеры его регулировочных характеристик. 8. Реле давления. 9. Условные графические обозначения пневмоэлементов. 10. Требования к составлению пневматических схем.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, П6, ПК1.1, ПК1.4
	Лабораторная работа № 1: Исследование элементов пневмоприводов.	4	
Раздел 10.	Гидравлические приводы.		

Тема 10.1. Отличия гидросистем от пневмосистем.	Содержание лекции: 1. Обратные клапаны. 2. Гидрозамки. 3. Клапаны наполнения. 4. Делители расхода. 5. Регулирующие дроссели. 6. Устройство и принцип действия регуляторов расхода. 7. Назначение фильтров очистки. 8. Всасывающие фильтры. 9. Напорные фильтры. 10. Сливные фильтры. 11. Заливные фильтры. 12. Индикаторы загрязнения. 13. Подключение фильтров к гидросистеме. 14. Гидросистемы с открытой и замкнутой циркуляцией. 15. Параметры для выбора фильтров. 16. Назначение теплообменников. 17. Воздушный теплообменник. 18. Насосные установки, их классификация и параметры. 19. Пример гидравлической схемы и устройства насосной установки.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37
	Самостоятельная работа	2	
	работа с дополнительной литературой подготовка к практическим и лабораторным занятиям	2	
Раздел 11.	Информационные системы роботов.		
Тема 11.1. Физические основы информационных устройств.	Содержание лекции: 1. Возникновение необходимости оснащения роботов датчиками. 2. Классификационные признаки датчиков. 3. Уровни использования датчиков в мехатронных системах. 4. Основные задачи информационной системы на стратегическом уровне. 5. Основные задачи информационной системы на тактическом уровне. 6. Основные задачи информационной системы на исполнительном уровне. 7. Основные характеристики датчиков.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36

	8. Погрешности датчиков в соответствии с ГОСТ 16263-70. 9. Способы компенсации погрешностей. 10. Законы распределения погрешностей. 11. Требования к разработке и выбору датчиков. 12. Элементы информационных систем. 13. Типы чувствительных элементов датчиков. 14. Тензоэффект и тензорезисторы. 15. Электромагнитный эффект и электромагнитные датчики. 16. Эффект Холла и датчики Холла. 17. Оптические эффекты и оптические датчики. 18. Пьезоэффект и пьезоэлектрические датчики.	2	
Тема 11.2. Датчики	Содержание лекции:		У1, У2, У4,
внутренней информации.	1. Датчики скорости. 2. Устройство, принцип действия и характеристики тахогенератора. 3. Датчики скорости на основе эффекта Холла, их устройство и характеристики. 4. Пример функциональной и принципиальной электрической схемы датчика скорости на основе эффекта Холла. 5. Датчики положения, их классификация и требования к ним. 6. Резистивные датчики положения, их принцип действия, конструкция и параметры. 7. Фотоэлектрические датчики положения, их принцип действия, конструкция и параметры.	2	У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, П7, ПК1.1, ПК1.4
	Лабораторная работа № 2: Исследование датчиков внутренней информации.	4	
Тема 11.3. Датчики силомоментной и тактильной адаптации.	Содержание лекции: 1. Назначение систем тактильной и силомоментной адаптации. 2. Этапы обработки тактильной информации. 3. Принципы силомоментного оцувствления роботов. 4. Классификация современных систем силомоментного оцувствления. 5. Типовая структура системы силомоментного оцувствления робота. 6. Основные конструктивные схемы силомоментной адаптации.	2	У1, У2, У4, У5, У6, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36

	7. Конструкции силомоментных датчиков. 8. Типы упругих элементов силомоментных датчиков и их выбор. 9. Принципиальные электрические схемы включения датчиков силомоментной адаптации. 10. Конструкции датчиков давления и проскальзывания. 11. Конструкции дискретных тактильных датчиков. 12. Датчики проскальзывания и вибрации.		
Тема 11.4. Локационные датчики.	Содержание лекции: 1. Физические признаки классификации локационных систем. 2. Процесс локации. 3. Диапазоны волн. 4. Затухание сигнала. 5. Направленность и диаграмма направленности. 6. Модуляция сигнала и ее типы. 7. Амплитудная модуляция и амплитудный детектор. 8. Частотная модуляция и частотный детектор. 9. Импульсная модуляция. 10. Магнитные локационные системы. 11. Электромагнитные локационные системы и их классификация. 12. Классификация и параметры акустических локационных систем. 13. Классификация датчиков акустических локационных систем. 14. Излучатели и приемники звукового сигнала. 15. Классификация и параметры оптических локационных систем. 16. Принцип действия преобразователей оптических локационных систем. 17. Устройство излучателей и приемников оптических локационных систем. 18. Оптронные датчики, их схемы и функции преобразования. 19. Классификация лазеров. 20. Принцип действия лазерного излучателя. 21. Структурная схема лазерного дальномера.		У1, У2, У4, У5, У6, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36
		2	
Тема 11.5. Системы технического зрения.	Содержание лекции: 1. Назначение и особенности систем технического зрения.	2	У1, У2, У4, У5, У6, У7, У8, 31, 32, 33,

	2. Обработка визуальной информации и процесс распознавания объектов. 3. Классификация систем технического зрения по назначению. 4. История развития систем технического зрения. 5. Этапы преобразования информации в системе технического зрения. 6. Разложение видеосигнала на составляющие и цветовые модели. 7. Системы кодирования цветностного сигнала. 8. Типы датчиков изображения их классификация и характеристики. 9. Принцип действия лазерной головки. 10. Принцип действия датчиков на основе приборов с зарядовой связью. 11. Принцип действия датчиков на основе фотодиодных матриц. 12. Сжатие изображения. 13. Задачи устройств видеоввода. 14. Методы кодирования видеоинформации.		34, 35, 36
	<i>Самостоятельная работа подготовка к практическим и лабораторным занятиям</i>	2	
Раздел 12.	Исполнительные системы роботов.		
Тема 12.1. Структура и принцип действия исполнительной системы с электроприводом.	Содержание лекции: 1. Структура исполнительной системы с электроприводом и контурным управлением. 2. Структура исполнительной системы с электроприводом и позиционным управлением.	2	У1, У2, У4, У5, У7, У8, 31, 32, 33, 34, 35, 36
Тема 12.2. Структура и принцип действия исполнительной системы с гидроприводом.	Содержание лекции: 1. Структура исполнительной системы с гидроприводом и контурным управлением. 2. Структура исполнительной системы с гидроприводом и позиционным управлением.		У1, У2, 31, 32, 33, 35, 36
Тема 12.3. Структура и принцип действия исполнительной системы с пневмоприводом.	Содержание лекции: Структурная схема исполнительной системы с пневмоприводом и цикловым управлением.		У1, У2, У4, У5, У7, У8, У9, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38,

	<i>Лабораторное занятие № 3: Настройка и исследование исполнительный системы с электроприводом.</i>	2	П7, П8, ПК1.1, ПК1.2, ПК1.4
	<i>Лабораторное занятие № 4: Настройка и исследование исполнительный системы с пневмоприводом.</i>	2	
	<i>Самостоятельная работа работа с дополнительной литературой подготовка к практическим и лабораторным занятиям</i>	2 2	
Раздел 13.	Инструмент, приборы и оборудование для монтажа и пусконаладки мехатронных систем.		
Тема 13. Инструмент, приборы и оборудование для монтажа и пусконаладки мехатронных систем.	Содержание лекции: 1. Этапы процесса монтажа и пусконаладки мехатронных систем. 2. Инструменты, приспособления и оснастка для транспортировки робота. 3. Инструменты, приспособления и оснастка для подготовки места установки и монтажа фундаментной плиты. 4. Инструменты, приспособления и оборудование для монтажа кабельных и трубных проводок, а также затяжки и проверки кабелей. 5. Инструменты, приспособления, оснастка и оборудование для установки и монтажа манипулятора, системы управления и околороботного оборудования. 6. Инструменты, приборы и оборудование для пуска, настройки и программирования роботов и околороботного оборудования.	2	У1, У2, У4, У5, У7, 32, 35, 36, 37
Раздел 14.	Правила техники безопасности при проведении монтажных и пусконаладочных работ мехатронных систем.		
Тема 14. Правила техники безопасности при проведении монтажных и пусконаладочных работ мехатронных систем.	Содержание лекций: 1. Общие требования по охране труда. 2. Опасные факторы при монтаже и пусконаладке мехатронных систем.	2	У1, У2, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У11, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38

	3. Требования к организации и техническому оснащению процесса монтажа и пусконаладки. 4. Требования охраны труда перед началом монтажа мехатронных систем. 5. Требования охраны труда при монтаже и пусконаладке мехатронных систем. 6. Что запрещается. 7. Требования правил техники безопасности в аварийных ситуациях. 8. Требования охраны труда по окончании работы. 9. Требования техники безопасности при выполнении отдельных видов работ.		
Раздел 15.	Организация работ по монтажу и вводу в эксплуатацию мехатронных систем.		
Тема 15.1. Общая организация работ.	Содержание лекции: 1. Этапы технологической подготовки производства. 2. Этапы выбора объектов роботизации. 3. Состав мероприятий комплексного обследования предприятия. 4. Инженерно-технологическая подготовка и задачи подразделений предприятия. 5. Разработка плана выполнения работ и сетевого плана-графика.	2	У1, У2, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10,
Тема 15.2. Виды технической документации при производстве монтажных и пусконаладочных работ.	Содержание лекции: Состав материалов проекта производства работ.		У1, У2, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, У11, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38
Тема 15.3. Монтаж механического оборудования.	Содержание лекции: 1. Классификация мехатронных систем в зависимости от способа установки. 2. Способы закрепления напольных и подвесных манипуляторов. 3. Порядок установки манипулятора в проектное положение. 4. Последовательность монтажа устройств передвижения робота.	2 2	

	5. Последовательность монтажа порталных роботов. 6. Методы выверки роботов и оборудования.		
Тема 15.4. Монтаж электрических и трубных проводок.	Содержание лекции: 1. Определение трубной проводки. 2. Классификация трубных проводок. 3. Типы труб, применяемых для трубных проводок. 4. Многотрубные пневмокабели. 5. Арматура для трубных проводок. 6. Классификация электропроводок. 7. Провода и кабели для кабельных проводок. 8. Подготовка труб к монтажу. 9. Конструкции трубных блоков. 10. Способы соединения труб. 11. Конструкции для крепления трубных проводок. 12. Методы испытаний трубных проводок. 13. Процесс заготовки проводов и кабелей. 14. Процесс монтажа трубных проводок. 15. Прокладка одиночных и групповых трубных проводок. 16. Прокладка трубных проводок в зонах агрессивных и опасных сред. 17. Типы соединителей труб. 18. Процесс монтажа пневмокабелей. 19. Правила и последовательность монтажа электрических проводок. 20. Концевая заделка проводов и кабелей. 21. Требование к соединению проводов и кабелей. 22. Прокладка электропроводок в зонах опасных и агрессивных сред.		У1, У2, У4, У5, У6, У8, У9, У10, У11, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, ПК1.1, ПК1.4
Тема 15.5. Принципы проведения монтажных работ систем с пневмо- и гидроприводами.	<i>Практическое занятие № 17</i> 1. <i>Способы установки пневмо- и гидроцилиндров.</i> 2. <i>Требования к расположению элементов пневмо- и гидрооборудования.</i> 3. <i>Процесс установки гидростанций.</i>	2	У1, У2, У4, У5, У6, У8, У9, У10, У11, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38
Тема 15.6. Принципы проведения монтажных работ систем с	<i>Практическое занятие № 18</i> 1. <i>Подготовка элементов электроприводов к монтажу.</i>	2	У1, У2, У4, У5, У6, У8, У9, У10, У11,

электроприводами.	2. Основные операции по монтажу электропривода.		31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38
	<i>Самостоятельная работа работа с дополнительной литературой подготовка к практическим и лабораторным занятиям</i>	2 2	
Тема 15.7. Принципы монтажа микропроцессорных устройств, систем управления и средств измерения.	Содержание лекции: 1. Требования к установке систем управления. 2. Примеры установки шкафов систем управления. 3. Принципы компоновки и размещения аппаратов и устройств. 4. Способы монтажа соединительных проводов и кабелей в шкафах систем управления. 5. Требования к проводам и кабелям для монтажа в шкафах систем управления. 6. Способы оконцевания проводов и кабелей систем управления. 7. Требования к качеству пайки. 8. Требования к заземлению оборудования. 9. Монтаж датчиков на манипуляторах и околороботном оборудовании. 10. Монтаж систем безопасности и сигнализации.	2	У1, У2, У4, У5, У6, У8, У9, У10, У11, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, ПК1.1, ПК1.4
Тема 15.8. Монтаж оборудования проводной и беспроводной связи.	Содержание лекции: 1. Понятие структурированной кабельной системы, ее достоинства и недостатки. 2. Кабели и оборудование для сети “Ethernet”. 3. Волоконно-оптические линии связи, кабели и оборудование для них. 4. Процесс монтажа проводных линий связи с кабелем типа “Витая пара”. 5. Процесс монтажа проводных линий связи с волоконно-оптическим кабелем. 6. Оборудование для беспроводных линий связи. 7. Процесс монтажа беспроводных линий связи.	2	У1, У2, У4, У5, У6, У8, У9, У10, У11, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, ПК1.1, ПК1.2, ПК1.4

Раздел 16.	Принципы, организация и порядок проведения пуско-наладочных и испытательных работ мехатронных систем.		
Тема 16.1. Пуско-наладочные и испытательные работы механического оборудования.	Практическое занятие № 19 1. Виды наладки мехатронных систем. 2. Методы наладки механического оборудования. 3. Установка и настройка упоров и конечных выключателей.	2	У1, У2, У4, У5, У6, У8, У9, У10, У11, 31, 32, 33, 34,
Тема 16.2. Пуско-наладочные и испытательные работы систем с пневмо- и гидроприводом.	Содержание лекций: 1. Последовательность выделения магистральных контуров и схем движения потоков рабочего тела. 2. Подготовка к наладке пневмо- и гидроприводов. 3. Наладка отдельных элементов пневмо- и гидросистем. 4. Порядок настройки пневмо- и гидроприводов. 5. Характерные неисправности пневмо- и гидрооборудования, их причины и способы устранения.	2	У1, У2, У4, У5, У6, У8, У9, У10, У11, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, П9, ПК.1.1, ПК1.2, ПК1.4
	Лабораторное занятие № 5: Пусконаладка пневмо- и гидроприводов.	2	
Тема 16.3. Пуско-наладочные и испытательные работы электропривода, микропроцессорных устройств, систем управления и средств измерения.	Содержание лекций: 1. Этапы подготовки к настройке электрического и электронного оборудования. 2. Методы настройки электрического и электронного оборудования. 3. Методы и приборы для измерений и контроля электрических параметров при настройке. 4. Первичная и контрольные наладки систем управления. 5. Проверка работы программного обеспечения системы управления. 6. Возможные неисправности электрического и электронного оборудования, их причины и способы устранения. 7. Особенности проверки и настройки различных систем робота. 8. Возможные неисправности датчиков, их причины и способы устранения.	2	У1, У2, У4, У5, У6, У8, У9, У10, У11, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, П10, ПК.1.1, ПК1.2, ПК1.4
	Лабораторное занятие № 6: Пуско-наладка электропривода и	2	

	<i>системы управления.</i>		
Раздел 17.	Наладка роботизированных технологических комплексов.		
Тема 17. Наладка роботизированных технологических комплексов.	Практическое занятие № 20 1. Наладка РТК первого типа. 2. Наладка РТК второго типа. 3. Наладка РТК третьего и четвертого типа.	2	У1, У2, У4, У5, У9, У10, У11, 31, 32, 33, 35, 36, 38, ПК1.2, ПК1.4
	Самостоятельная работа работа с дополнительной литературой подготовка к промежуточной аттестации	2 4	
Консультации		1	
Промежуточная аттестация		9	
МДК.01.02 Технология программирования мехатронных систем			
Наименование разделов и тем	Содержание учебного материала, лабораторные и практические занятия, самостоятельная работа обучающихся, курсовая работа (проект)	Объем часов	Формируемые знания и умения
Раздел 1.	Арифметические основы цифровых устройств.		
Тема 1.1. Системы счисления.	Содержание лекции: 1. Определение системы счисления. 2. Краткая история систем счисления. 3. Типы систем счисления.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, 31
Тема 1.2. Двоичная, восьмеричная и шестнадцатеричная системы счисления.	Содержание лекции: 1. Характеристики систем счисления. 2. Правила выполнения арифметических операций в разных системах счисления.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, 31

Тема 1.3. Перевод числа из одной системы счисления в другую.	Содержание лекции: Принципы и последовательность перевода числа из одной системы счисления в другую.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, З1, П1
Раздел 2.	Логические основы цифровых устройств.		
Тема 2.1. Основы алгебры логики.	Содержание лекции: 1. Определение логической операции. 2. Классификация логических операций.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 2.2. Основные законы алгебры логики.	Содержание лекции: 1. Описание законов алгебры логики. 2. Правила алгебры логики.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 2.3. Преобразование булевых выражений.	Содержание лекции: Принципы преобразования булевых выражений.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П2
Тема 2.4. Дизъюнктивные нормальные формы.	Содержание лекции: 1. Элементарные произведения. 2. Определение дизъюнктивной нормальной формы. 3. Определение специальной дизъюнктивной нормальной формы. 4. Таблица истинности функций.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 2.5. Минимизация логических функций.	Содержание лекции: Принципы минимизации логических функций.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 2.6. Табличные методы минимизации. Карты Карно.	Содержание лекции: 1. Определение и назначение карт Карно. 2. Принципы построения карт Карно.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 2.7. Неполностью определенные логические функции.	Содержание лекции: Определение неполностью определенных логических функций.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 2.8. Логические элементы и логические операции.	Содержание лекции: 1. Классификация логических элементов.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П3

	2. Условные графические обозначения, принципы действия и таблицы истинности логических элементов И, ИЛИ, НЕ.		
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	<i>1 2</i>	
Раздел 3.	Аппаратное исполнение логических элементов.		
Тема 3.1. Классификация логических элементов.	Содержание лекции: Классификация микросхем логических элементов по технологии изготовления.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 3.2. Характеристики логических элементов.	Содержание лекции: 1. Статическая характеристика передачи логического элемента. 2. Статическая помехоустойчивость логического элемента. 3. Помехоустойчивость логического элемента. 4. Быстродействие логического элемента. 5. Коэффициент объединения по входу логического элемента. 6. Коэффициент разветвления по выходу логического элемента. 7. Потребляемая мощность логического элемента.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 3.3. Резисторно-транзисторные логические элементы.	Содержание лекции: Принципиальная электрическая схема и принцип действия логического элемента резисторно-транзисторной логики.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 3.4. Диодно-транзисторные логические элементы.	Содержание лекции: Принципиальная электрическая схема и принцип действия логического элемента диодно-транзисторной логики.		У1, У2, У3, У4, У5, У6,
			У10
Тема 3.5. Транзисторные элементы с непосредственной связью.	Содержание лекции: Принципиальная электрическая схема и принцип действия логического элемента транзисторного элемента с непосредственной связью.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10

	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	<i>1 2</i>	
Тема 3.6. Транзисторно-транзисторные логические элементы.	Содержание лекции: Принципиальная электрическая схема и принцип действия логического элемента транзисторно-транзисторной логики.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 3.7. Логические элементы с тремя состояниями.	Содержание лекции: Принципиальная электрическая схема и принцип действия логического элемента с тремя состояниями на выходе.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 3.8. Логические элементы с открытым коллектором.	Содержание лекции: Принципиальная электрическая схема и принцип действия логического элемента с открытым коллектором на выходе.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 3.9. Эмиттерно-связанные логические элементы.	Содержание лекции: Принципиальная электрическая схема и принцип действия эмиттерно-связанного логического элемента.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10
Тема 3.10. Логические элементы на МОП-транзисторах.	Содержание лекции: Принципиальная электрическая схема и принцип действия логического элемента на МОП-транзисторах.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П4
	<i>Практическое занятие № 1: Освоение методов моделирования цифровых электрических схем в программе “ISIS” пакета программ “Proteus VSM”.</i>	4	
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	<i>1 2</i>	
Раздел 4.	Цифровые комбинационные устройства.		
Тема 4.1. Устройства равнозначности.	Содержание лекции: 1. Определение цифрового комбинационного устройства.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П1, П2,

	2. Определение устройства равнозначности. 2. Принципиальная электрическая схема устройства равнозначности. 3. Принцип действия устройства равнозначности.		ПЗ, П4
Тема 4.2. Устройства неравнозначности.	Содержание лекции: 1. Определение устройства неравнозначности. 2. Таблица истинности устройства неравнозначности. 3. Принципиальная электрическая схема устройства неравнозначности. 4. Принцип действия устройства неравнозначности. 5. Пример устройства неравнозначности – микросхема К555ЛП5.		У1, У2, У3, У4, У5, У6,
			У10, П1, П2, ПЗ, П4
Тема 4.3. Комбинационные сумматоры.	Содержание лекции: 1. Определение комбинационного сумматора и полусумматора. 2. Таблицы истинности полусумматора и сумматора. 3. Принципиальные электрические схемы полусумматора и сумматора. 4. Принцип действия полусумматора и сумматора. 5. Пример сумматоров – микросхему К155ИМ1, К155ИМ2, К155ИМ3.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П1, П2, ПЗ, П4
Тема 4.4. Дешифраторы.	Содержание лекции: 1. Определение дешифратора. 2. Таблица истинности дешифратора. 3. Принципиальная электрическая схема и принцип действия дешифратора. 4. Пример дешифраторов – микросхемы К155ИД4 и К1533ИД3.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П1, П2, ПЗ, П4
	<i>Практическое занятие № 2: Исследование устройства неравнозначности.</i>	2	
	<i>Практическое занятие № 3: Исследование комбинационного полусумматора и сумматора.</i>	2	
	<i>Практическое занятие № 4: Исследование дешифратора.</i>	2	
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	1 2	

Тема 4.5. Шифраторы.	Содержание лекции: 1. Определение шифратора. 2. Таблица истинности шифратора. 3. Принципиальная электрическая схема и принцип действия шифратора. 4. Примеры шифраторов – микросхемы К555ИБ1 и К555ИБ3.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П1, П2, П3, П4
Тема 4.6. Мультиплексоры.	Содержание лекции: 1. Определение мультиплексора. 2. Таблица истинности мультиплексора. 3. Принципиальная электрическая схема и принцип действия мультиплексора. 4. Пример мультиплексора – микросхема К555КП7.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П1, П2, П3, П4
Тема 4.7. Демультимплексоры.	Содержание лекции: 1. Определение демультимплексора.		
	2. Таблица истинности демультимплексора. 3. Принципиальная электрическая схема и принцип действия демультимплексора. 4. Пример демультимплексора – микросхема К155ИД4.		
	<i>Практическое занятие № 5: Исследование шифратора.</i>	2	
	<i>Практическое занятие № 6: Исследование мультиплексора.</i>	2	
	<i>Практическое занятие № 7: Исследование демультимплексора.</i>	2	
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	1 2	
Тема 4.8. Коммутаторы.	Содержание лекции: 1. Назначение коммутаторов. 2. Пример коммутатора – микросхема К555КП12.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П1, П2, П3, П4

Тема 4.9. Преобразователи кодов.	Содержание лекции: 1. Назначение преобразователя кодов. 2. Структурная схема и принцип действия преобразователя кодов. 3. Таблица истинности преобразователя кодов. 4. Варианты принципиальных электрических схем преобразователей кодов. 5. Пример преобразователя кодов – микросхема К555ИД18.		
	<i>Практическое занятие № 8: Исследование коммутатора.</i>	2	
	<i>Практическое занятие № 9: Исследование преобразователя кодов.</i>	2	
	<i>Самостоятельная работа обучающегося.</i>		
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	1 2	
Раздел 5.	Последовательные цифровые устройства.		
Тема 6.1. Триггеры.	Содержание лекции: 1. Определение и классификация последовательных цифровых устройств. 2. Определение и назначение триггера. 3. Классификация триггеров. 4. RS-триггеры. Пример RS-триггера – микросхема К555ТР2. 5. D-триггеры. Пример D-триггера – микросхема К555ТМ2. 6. JK-триггеры. Пример JK-триггера – микросхема К555ТВ9. 7. Т-триггеры.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П1, П2, П3, П4, П5
	<i>Практическое занятие № 10: Исследование триггера.</i>	2	
Тема 5.2. Регистры.	Содержание лекции:	2	У1, У2, У3, У4, У5,

	1. Определение и назначение регистра. 2. Классификация регистров. 3. Регистры памяти. Пример регистра памяти – микросхема K555ИР23. 4. Регистры сдвига. Примеры регистров сдвига – микросхемы K555ИР8 и K555ИР10.		У6,
	<i>Практическое занятие № 11: Исследование регистра хранения.</i>	2	У10, П1, П2, П3, П4, П5
	<i>Практическое занятие № 12: Исследование сдвигового регистра.</i>	2	
Тема 5.3. Счетчики.	Содержание лекции: 1. Определение и назначение счетчика. 2. Структура и принцип действия параллельного суммирующего счетчика. 3. Пример параллельного суммирующего счетчика – микросхема K555ИЕ2. 4. Структура и принцип действия реверсивного счетчика. 5. Пример реверсивного счетчика – микросхема K555ИЕ7.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У10, П1, П2, П3, П4, П5
	<i>Практическое занятие № 13: Исследование счетчика.</i>	2	
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	1 2	
Раздел 6.	Память микропроцессорной системы.		
Тема 6.1. Организация памяти микропроцессорной системы.	Содержание лекции: 1. Назначение памяти микропроцессорной системы. 2. Иерархическая структура памяти микропроцессорной системы. 3. Классификация элементов памяти по принципу действия и технологии изготовления.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35

Тема 6.2. Принцип работы постоянного запоминающего устройства. Программирование ПЗУ.	Содержание лекции: 1. Классификация микросхем ПЗУ по технологии изготовления. 2. ПЗУ на мультиплексоре. 3. Масочное ПЗУ. Микросхемы масочных ПЗУ К155РЕЗ, К556РТ4, К556РТ8. 4. Программируемые ПЗУ. Микросхемы ППЗУ серии КР573. 5. Перепрограммируемые ПЗУ. Микросхемы перепрограммируемых ПЗУ серий КР573 и КР558. 6. Микросхемы ФЛЭШ-памяти. Микросхема ФЛЭШ-памяти АТ24С01. 7. Принципиальная электрическая схема и принцип действия одного из вариантов программатора ПЗУ.		У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35
Тема 6.3. Принцип работы статического оперативного запоминающего устройства.	Содержание лекции: 1. Структурная схема и принцип действия микросхем статических ОЗУ. 2. Микросхемы статических ОЗУ серии КР537.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35
Тема 6.4. Принцип работы динамического оперативного запоминающего устройства. Регенерация ОЗУ.	Содержание лекции: 1. Принцип действия микросхем динамического ОЗУ. 2. Временные диаграммы записи и считывания информации динамического ОЗУ. 3. Принцип регенерации информации в динамическом ОЗУ. 4. Принцип конвейерной обработки данных. 5. Микросхемы динамических ОЗУ серии КР565.		У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35
Тема 6.5. Принципы построения запоминающих устройств на микросхемах памяти.	Содержание лекции: 1. Принципы построения запоминающих устройств на микросхемах памяти. 2. Варианты принципиальных электрических схем запоминающих устройств на микросхемах памяти.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35, П5, П6
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	1 2	

	<i>Практическое занятие № 14: Исследование статического ОЗУ.</i>	2	
	<i>Практическое занятие № 15: Исследование блока памяти.</i>	2	
Раздел 7.	Аналого-цифровые и цифро-аналоговые преобразователи.		
Тема 7.1. Цифро-аналоговые преобразователи.	Содержание лекций: 1. Назначение аналого-цифровых и цифро-аналоговых преобразователей. 2. Классификация цифро-аналоговых преобразователей. 3. Основные характеристики цифро-аналоговых преобразователей. 4. ЦАП с суммированием весовых токов. 5. ЦАП на основе резистивной матрицы. 6. ЦАП для преобразования двоично-десятичных чисел. 7. Преобразователь числа в напряжение. 8. Микросхема ЦАП КР572ПА2.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35, П1, П2, П3, П4
Тема 7.2. Аналого-цифровые преобразователи.	Содержание лекций: 1. Классификация аналого-цифровых преобразователей. 2. Основные характеристики аналого-цифровых преобразователей. 3. Параллельный АЦП. 4. Двухступенчатый АЦП. 5. Двухтактный АЦП. 6. Конвейерный АЦП. 7. АЦП последовательного счета. 8. АЦП последовательного приближения. 9. АЦП двухтактного интегрирования.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35, П1, П2, П3, П4
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	1 2	
	10. АЦП двухтактного интегрирования с автоматической компенсацией смещения нуля.	2	

	11. Сигма-дельта-модулятора первого порядка. 12. 1-битный сигма-дельта-АЦП. 13. Микросхема АЦП КР 572ПВЗ.		
	<i>Практическое занятие № 16: Исследование цифро-аналогового преобразователя.</i>	4	
	<i>Практическое занятие № 17: Исследование аналого-цифрового преобразователя.</i>	4	
Тема 7.3. Интерфейсы ЦАП и АЦП.	Содержание лекций: 1. ЦАП и АЦП с параллельным интерфейсом. 2. ЦАП и АЦП с последовательным интерфейсом.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35, П1, П2, П3, П4
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. работа с дополнительной литературой подготовка к практическим занятиям</i>	1 1	
Раздел 8.	Интерфейсы современных микропроцессорных систем и ЭВМ.		
Тема 8.1. Параллельный интерфейс LPT.	Содержание лекций: 1. Сигналы интерфейса “Centronix”. 2. Временная диаграмма обмена информацией по интерфейсу “Centronix”. 3. Разъемы и кабели интерфейса “Centronix”. 4. Стандарт IEEE 1284. 5. Режимы работы интерфейса “Centronix”.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35
Тема 8.2. Последовательный интерфейс RS-232.	Содержание лекций: 1. Формат асинхронного обмена данными. 2. Стандарты последовательных интерфейсов. 3. Соединение устройств при помощи интерфейса RS-232. 4. Микросхема MAX232C. 5. Назначение контактов СОМ-порта. 6. Временная диаграмма обмена информацией по интерфейсу RS-232.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35

Тема 8.3. Последовательный интерфейс RS-485.	Содержание лекций: 1. Назначение и принцип действия интерфейса RS-485. 2. Характеристики интерфейса RS-485. 3. Временная диаграмма сигнала передатчика интерфейса RS-485. 4. Соединение устройств по интерфейсу RS-485. 5. Микросхема MAX485.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35
Тема 8.4. Последовательный интерфейс RS-422.	Содержание лекций: 1. Назначение и принцип действия интерфейса RS-422. 2. Характеристики интерфейса RS-422. 3. Кабели интерфейса RS-422. 4. Микросхема MAX-422.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35
Тема 8.5. Последовательный интерфейс USB.	Содержание лекций: 1. Назначение и преимущества интерфейса USB. 2. Взаимодействие компонентов интерфейса USB. 3. Типы разъемов и назначение контактов разъемов интерфейса USB. 4. Принцип действия интерфейса USB. 5. Спецификации интерфейса USB.	2	У1, У5, У6, У10, 31, 32, 35
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. подготовка к практическим занятиям</i>	<i>1</i>	
Раздел 9.	Программируемые логические контроллеры.		
Тема 9.1. Обзор программируемых логических контроллеров.	Содержание лекции: 1. Определение и назначение программируемых логических контроллеров. 2. ПЛК “Selec”. 3. ПЛК “TDM ELECTRIC ПЛК12А230”. 4. ПЛК “Segnetics Pixel”. 5. ПЛК “Segnetics Trim5”. 6. ПЛК “ОВЕН ПЛК 100 24.Р-Л”. 7. ПЛК “Болид М3000-Т Инсат”. 8. ПЛК “Siemens EM 241”. 9. ПЛК “ОВЕН ПЛК160”.	2	У1, У4, У5, У6, У10, 31, 32, 35, 36, П11, ПК1.3

	10. ПЛК “Siemens SIMATIC TD 200/TD 200C”.		
Тема 9.2. Конструкция, типы, характеристики и назначение модулей.	Содержание лекции: 1. Обобщенная структура ПЛК. 2. Состав микропроцессорной структуры ПЛК. 3. Принцип действия ПЛК. 4. Рабочий цикл ПЛК.		У1, У4, У5, У6, У10, 31, 32, 35, 36, П11, ПК1.3
Тема 9.3. Стандарт МЭК 61131-3.	Содержание лекции: 1. Части стандарта МЭК 61131-3. 2. Языки программирования, входящие в стандарт МЭК 61131-3.	2	У1, У4, У5, У6, У10, 31, 32, 35, 36, П11
Тема 9.4. Интерфейс KNX.	Содержание лекции: 1. Назначение и история интерфейса KNX. 2. Соединения устройств по интерфейсу KNX. 3. Преимущества стандарта KNX. 4. Центральные контроллеры для стандарта KNX. 5. Топология соединения устройств по стандарту KNX. 6. Адресация устройств по стандарту KNX. 7. Протокол обмена информацией по стандарту KNX.		У1, У4, У5, У6, У10, 31, 32, 35, 36, П11, ПК1.3
Тема 9.5. Контроллеры семейства “LOGO”. Аппаратный комплекс модулей ПЛК.	Содержание лекции: 1. Функции и характеристики ПЛК семейства “LOGO”. 2. Аппаратный комплекс модулей ПЛК “LOGO”.		У1, У4, У5, У6, У10, 31, 32, 35, 36, П11, ПК1.3
Тема 9.6. Модули расширения.	Содержание лекции: 1. Модуль дискретных сигналов DM. 2. Модуль аналоговых сигналов AM. 3. Модуль сетевых интерфейсов CM. 4. Выносной дисплей человеко-машинного интерфейса TD.	2	У1, У4, У5, У6, У10, 31, 32, 35, 36, П11, ПК1.3
Тема 9.7. Модули связи с оператором.	Содержание лекции: Выносная текстовая панель “LOGO! TD”.	2	У1, У4, У5, У6, У10, 31, 32, 35, 36, П11

Тема 9.8. Модули сетевых интерфейсов.	Содержание лекции: 1. Коммуникационный модуль “LOGO! CM EIB/KNX”. 2. Коммуникационный модуль “LOGO! CM AS-I”. 3. Модули неуправляемого коммутатора “Ethernet” “LOGO! CSM”.		У1, У4, У5, У6, У10, 31, 32, 35, 36, П11, ПК1.3
Тема 9.9. Сетевые структуры ПЛК.	Содержание лекции: 1. Стандарт AS-i. 2. Характеристики AS-интерфейса. 3. Пример структуры сети KNX/EIB. 4. Пример структуры сети Ethernet. Режим работы “Mastre-Slave”. 5. Коммуникационные модули “LOGO! CM LON”.		У1, У4, У5, У6, У10, 31, 32, 35, 36, П11, ПК1.3
Раздел 10.	Инструментальная среда разработки программ для промышленных контроллеров “Logo SoftComfort”.		
Тема 10.1. Пользовательский интерфейс.	Содержание лекции: 1. Панели инструментов. 2. Строка состояния. 3. Окно информации. 4. Стандартная панель инструментов. 5. Панель инструментов эмуляции. 6. Ввод и редактирование функциональных блок-схем. 7. Типы создаваемых файлов.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12, ПК1.3
Тема 10.2. Создание и запись программ.	Содержание лекции: 1. Особенности создания и записи программ на языках функциональных блок-схем и релейно-контактных схем. 2. Этапы записи коммутационной программы. 3. Создание блок-схемы программы.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12, ПК1.3
Тема 10.3. Принципы разработки программ.	Содержание лекции: 1. Принцип решения задач автоматизации на этапе разработки прикладных программ для ПЛК. 2. Реализация схемы программы.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12
Тема 10.4. Методы разработки алгоритмов и программ.	Содержание лекции: 1. Этапы получения кода исходной программы.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9,

	2. Последовательность разработки БСА. 3. Примеры алгоритмов и программ автоматизации.		У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12
Тема 10.5. Эмуляция работы программы.	Содержание лекции: Режимы и последовательность эмуляции работы программы.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12
	Практическая работа № 18: Изучение инструментальной среды разработки программ для ПЛК “Logo SoftComfort”.	2	
Раздел 11.	Язык функциональных блокковых диаграмм		
Тема 11.1. Постоянные, соединители и интерфейс языка ФБД.	Содержание лекции: 1. Входные и выходные блоки языка ФБД. 2. Блоки флагов языка ФБД.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12
Тема 11.2. Базовые и специальные функции языка ФБД.	Содержание лекции: 1. Базовые логические функции языка ФБД. 2. Задачи и характеристики специальных функций языка ФБД.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12
Тема 11.3. Счетчики в языке ФБД.	Содержание лекции: 1. Реверсивный счетчик в языке ФБД. 2. Счетчик рабочего времени в языке ФБД. 3. Пороговый выключатель в языке ФБД.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12, ПК1.3
Тема 11.4. Аналоговые функции в языке ФБД.	Содержание лекции: 1. Аналоговый пороговый выключатель в языке ФБД. 2. Дифференциальный выключатель в языке ФБД. 3. Интервальное реле с импульсным выходом в языке ФБД. 4. Блок контроля аналоговых значений в языке ФБД. 5. Аналоговый усилитель в языке ФБД. 6. Аналоговый мультиплексор в языке ФБД. 7. Широтно-импульсный преобразователь в языке ФБД.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12, ПК1.3

	8. Блок аналоговых вычислений в языке ФБД.		
Тема 11.5. Обработка аналоговых сигналов в языке ФБД.	Содержание лекции: 1. Последовательность обработки аналоговых сигналов. 2. Структурная схема обработки аналоговых сигналов.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12
Тема 11.6. Функции управления и регулирования в языке ФБД.	Содержание лекции: 1. Управление без обратной связи. 2. Управление с обратной связью. 3. Структура системы автоматического регулирования. 4. Структурная схема регулятора. 5. Типы регуляторов. 6. Пропорциональный регулятор в языке ФБД. 7. Регулятор линейно нарастающего сигнала в языке ФБД.		У1, У2, У3, У4, У5, У6,
Тема 11.7. Специальные функции в языке ФБД.	Содержание лекции: 1. RS-триггер в языке ФБД. 2. Импульсное реле в языке ФБД. 3. Блок отображение текстовых сообщений на дисплее в языке ФБД. 4. Блок программного выключателя в языке ФБД. 5. Блок регистра сдвига в языке ФБД. 6. Блок обнаружения ошибок аналоговых вычислений в языке ФБД.	2	У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, ПК1.3
Тема 11.8. Контроль памяти программ и данных в языке ФБД.	Содержание лекции: 1. Объемы памяти, занимаемые каждым из блоков. 2. Допустимый объем памяти для программы.		У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, 31, 32, 33, 35, 36, П12
	Практическая работа № 19: Разработка и отладка программы для ПЛК на языке ФБД.	2	
Раздел 12.	Язык релейно-контактных схем.		

Тема 12.1.	Содержание лекции: 1. Характеристики языка релейно-контактных схем. 2. Блоки языка релейно-контактных схем. 3. Создание схемы программы на языке релейно-контактных схем.	2	У1, У2, У3, У4, У5, У6, У7, У8, У9, У10, З1, З2, З3, З5, З6, П12, ПК1.3
	<i>Практическая работа № 20: Разработка и отладка программы для ПЛК на языке LAD.</i>	2	
	<i>Практическая работа № 21: Программирование мехатронной системы методом обучения.</i>	4	
	<i>Самостоятельная работа обучающегося. подготовка к промежуточной аттестации</i>	3	
Курсовой проект на тему “Разработка программного обеспечения микропроцессорного устройства”.		18	
Консультации		1	
Промежуточная аттестация		12	
МДК.01.03 Информационные технологии в профессиональной деятельности			
Наименование разделов и тем	Содержание учебного материала, лабораторные и практические работы, самостоятельная работа обучающихся	Объем часов	Формируемые знания и умения, ОК, ПК, практический опыт
Тема 1 Информационные технологии (ИТ) в производственной деятельности	Содержание учебного материала	2	
	Понятие и классификация информационных технологий История развития ИТ Основные принципы и свойства информационных и коммуникационных технологий Функции информационных технологий и эффективность их использования		У1, У2, У3, З1, З2, З3

Тема 2 Информационные системы (ИС) и виды их обеспечения	Содержание учебного материала	2	У1, У2, У3, З1, З2, З3
	Понятие и классификация информационных систем. История развития ИС Основные принципы построения и функционирования информационных систем Проектирование и основные модели ИС Обеспечение информационных систем		
Тема 3 Автоматизированные рабочие места (АРМ)	Содержание учебного материала	2	У1, У2, У3, З1, З2, З3
	Классификация и структура автоматизированных рабочих мест Сети передачи данных и каналы телекоммуникации. Способы обмена информации в сетях и протоколы сетей Техническое и программное обеспечение АРМ		
	Практические занятия	2 2 2	У1, У2, У3 ОК1, ОК2, ОК4, ПК1.3 ПК1.2 П1 П2
	№1 Изучение принципов установки программных продуктов №2 Добавление анимационных объектов к изображению Работа с изображениями растровой графики №3 Создание и визуализация анимированных сцен Изучение стандартов и протоколов сетей		
	<i>Самостоятельная работа обучающегося подготовка к практическим занятиям, работа с дополнительной литературой</i>		
		2	
Тема 4 Базы данных и системы управления базами данных (СУБД)	Содержание учебного материала	2	У1, У2, У3, З1, З2, З3
	Базы данных и их виды Системы управления базами данных (СУБД) и их возможности. Реляционные базы данных и их особенности		
	Практические занятия	4	У1, У2, У3 ОК1, ОК2, ОК3, ОК4, ПК1.3 ПК1.2

	№4 Изучение функциональных возможностей MS Office Access, MS SQL		П1 П2
	<i>Самостоятельная работа обучающегося подготовка к практическим занятиям, работа с дополнительной литературой</i>	2	
Тема 5 Интегрированные информационные системы	Содержание учебного материала	2	У1, У2, У3, З1, З2, З3
	Интегрированные информационные системы. Распределенные информационные системы Распределенные базы данных и СУБД. Функциональная структура «Клиент - Сервер»		
	Практические занятия	4	
	№5 Изучение сервисов глобальной сети. Изучение принципов обмена информацией в системе «Клиент - Сервер»		
Тема 6 Проблемно - ориентированные пакеты прикладных программ применяемых в радиоэлектронной отрасли	Содержание учебного материала	2	У1, У2, У3, З1, З2, З3
	Применение CAD и CAM систем в сфере профессиональной деятельности. Классификация CAD и CAM систем и их назначение		
	Практические занятия	4	У1, У2, У3 ОК1, ОК2, ОК3, ОК4, ПК1.3 ПК1.2 П1 П2
	№6 Знакомство с программой AutoCAD. Создание и оформление чертежа: проставка размеров и технологических обозначений, заполнение основной надписи	2	
	№7 Редактирование готового чертежа. Создание трехмерных моделей на основе чертежа	2	
	№8 Использование справочников, поиск стандартных деталей. Создание сборки конструкции	2	
	№9 Оформление конструкторской и технологической документации посредством CAD и CAM систем	4	
	№10 CAD и CAM для решения задач в сфере профессиональной деятельности		

	<i>Самостоятельная работа обучающегося подготовка к практическим занятиям, работа с дополнительной литературой</i>	4	
Тема 7 Современные Информационные технологии в профессиональной деятельности	Обзор и классификация программных средств	2	У1, У2, У3, З1, З2, З3
<i>УП.01.01 Учебная практика. Монтаж, программирование и пуско-наладка мехатронных систем</i>			
Виды работ		Объем часов	Формируемые знания и умения, ОК, ПК, практический опыт
1. Организационное занятие 2. Организация рабочего места. 3. Выполнение операции электромонтажа 4. Монтаж навесных электрорадиоэлементов, полупроводниковых приборов и микросхем 5. Монтаж поверхностно монтируемых изделий и компонентов 6. Разработка управляющей программы. Выполнение чертежей и технологических процессов с использованием программы Компас, Вертикаль и др. 7. Корректировка и отладка управляющих программ после проведения наладки и подналадки 8. Выполнение зачетной работы		2 4 4 6 6 6 4 4	Освоение компетенций ОК.1, ОК.3, ОК.4, ПК.1.3, ПК.1.4
<i>ПП.01.02 Производственная практика (по профилю специальности). Монтаж, программирование и пуско-наладка мехатронных систем</i>			
1. Организационное занятие 2. Организация рабочего места. 3. Выполнение операции электромонтажа 4. Монтаж навесных электрорадиоэлементов 5. Монтаж полупроводниковых приборов и микросхем 6. Монтаж поверхностно монтируемых изделий и компонентов 7. Слесарно-сборочные операции 8. Разработка управляющей программы 9. Корректировка и отладка управляющих программ после проведения наладки и подналадки		6 8 16 14 14 12 10 10 10	Освоение компетенций ОК.1, ОК.2, ПК.1.1, ПК 1.2, ПК 1.3, ПК 1.4

10. Выполнение зачетной работы	8	
<i>ПМ.01.ЭК Экзамен по модулю - 8 семестр</i>	12	ОК.1; ОК.2; ОК.3, ОК.4; ОК.9; ПК.1.1; ПК.1.2; ПК.1.3; ПК.1.4
ВСЕГО	544	

3 УСЛОВИЯ РЕАЛИЗАЦИИ ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО МОДУЛЯ

3.1 Требования к материально-техническому обеспечению

Реализация профессионального модуля требует наличия:

лабораторий робототехнических систем, электротехники и электроники;
лаборатории робототехнических систем,
лаборатории вычислительной техники.

Оборудование учебного кабинета:

- ПЭВМ типа IBM PC/AT;
- мультимедиа проектор.

Технические средства обучения:

- ПЭВМ типа IBM PC/AT;
- мультимедиа проектор.

Оборудование лаборатории и рабочих мест лаборатории:

- контрольно-измерительные приборы: мультиметры; цифровые и аналоговые осциллографы; ваттметры; частотометры; генераторы сигналов; источники постоянного и переменного напряжения; магазины сопротивлений и емкостей;
- мехатронная станция, в том числе для сдачи демонстрационного экзамена – 3 – 4 шт.
- ПЭВМ типа IBM PC/AT с операционной системой “Windows 7” (или новее) и пакетом программ “Tia Portal” 4 – 5 шт.;
- коммутатор, точка доступа Wi-Fi и маршрутизатор локальной вычислительной сети – по 2 шт.;
- штангель-циркули;
- микрометры;
- виброметр;
- бесконтактные термометры;
- фонендоскопы;
- комплекты инструментов для монтажа и настройки роботов;
- цифровые мультиметры;
- цифровые осциллографы;
- генераторы сигналов с цифровым синтезом.

Реализация профессионального модуля требует наличия:

учебного кабинета для проведения лекций;
учебного кабинета «Информатики и информационных технологий в профессиональной деятельности»

Оборудование учебного кабинета:

- посадочные места по количеству обучающихся (учебные столы и стулья);
- рабочее место преподавателя;
- ученическая доска;
- наличие учебной, справочной, методической литературы, методических указаний к проведению практических занятий;
- комплекты раздаточных материалов (кейсы).

Технические средства обучения:

- компьютер с лицензионным программным обеспечением;
- мультимедийный проектор с экраном;

мультимедийные презентации по тематике курса

3.2. Перечень нормативных правовых документов, основной и дополнительной учебной литературы, необходимой для освоения профессионального модуля

а) нормативные правовые документы:

- Федеральный закон от 29 декабря 2012 г. №273-ФЗ «Об образовании в Российской Федерации»;

- Приказ Минобрнауки России от 9 декабря 2016 г. № 1550 «Об утверждении федерального государственного образовательного стандарта среднего профессионального образования по специальности 15.02.10 Мехатроника и мобильная робототехника (по отраслям)»;

б) Основные источники:

1. Аббясов, Валерий Михайлович. Автоматизация технологических процессов. Промышленные роботизированные комплексы : учебник для спо / Валерий Михайлович, Сергей Леонидович ; В. М. Аббясов, С. Л. Петухов. - Москва : Юрайт, 2026. - 89 с. - (Профессиональное образование). - ISBN 978-5-9916-5700-6 : 549.00. URL: <https://urait.ru/bcode/600164>

2. Шишмарёв, В. Ю. Диагностика и надежность автоматизированных систем : учебник для среднего профессионального образования / В. Ю. Шишмарёв. — 2-е изд. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 341 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-13629-6. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/598946>

3. Рачков, М. Ю. Пневматические системы автоматики : учебное пособие для среднего профессионального образования / М. Ю. Рачков. — 3-е изд., перераб. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 255 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-19572-9. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/585604>

4. Серебряков, А. С. Автоматика : учебник и практикум для среднего профессионального образования / А. С. Серебряков, Д. А. Семенов, Е. А. Чернов ; под общей редакцией А. С. Серебрякова. — 2-е изд., испр. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 515 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-19985-7. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/587302>

5. Трифонова, Г. О. Гидропневмопривод: следящие системы приводов : учебник для среднего профессионального образования / Г. О. Трифонова, О. И. Трифонова. — 2-е изд., испр. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 140 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-13670-8. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/587949>

6. Сажнев, Александр Михайлович. Микропроцессорные системы: цифровые устройства и микропроцессоры : учебник для спо / Александр Михайлович ; А. М. Сажнев. - 3-е изд. ; пер. и доп. - Москва : Юрайт, 2025. - 148 с. - (Профессиональное образование). - ISBN 978-5-534-18601-7 : 589.00. URL: <https://urait.ru/bcode/566725>

7. Гниденко, И. Г. Технология разработки программного обеспечения : учебник для среднего профессионального образования / И. Г. Гниденко, Ф. Ф. Павлов, Д. Ю. Федоров. — 2-е изд., перераб. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 248 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-18131-9. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/585518>

8. Архипов, М. В. Промышленные роботы: управление манипуляционными роботами : учебник для среднего профессионального образования / М. В. Архипов, М. В. Вартанов, Р. С. Мищенко. — 2-е изд., испр.

и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 170 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-13082-9. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/587818>

9. Аббясов, В. М. Промышленные роботы и робототехнические системы : учебник для среднего профессионального образования / В. М. Аббясов, С. Л. Петухов. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 168 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-16770-2. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/600285>

Дополнительные источники:

1. Ягодкина, Т. В. Основы автоматического управления : учебник и практикум для среднего профессионального образования / Т. В. Ягодкина, В. М. Беседин. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 461 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-19571-2. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/587755>

2. Востриков, А. С. Автоматическое управление : учебник и практикум для среднего профессионального образования / А. С. Востриков, Г. А. Французова. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 320 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-21414-7. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/590232>

3. Латышенко, К. П. Технические измерения и приборы: методы анализа и контроля : учебник для среднего профессионального образования / К. П. Латышенко. — 3-е изд., испр. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 392 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-20958-7. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/590040>

4. Бурлев, М. Я. Технологическое оборудование молочной отрасли. Монтаж, наладка, ремонт и сервис : учебник для среднего профессионального образования / М. Я. Бурлев, В. В. Илюхин, И. М. Тамбовцев. — 2-е изд. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 418 с. — (Профессиональное

образование). — ISBN 978-5-534-11036-4. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/586854>

5. Системы управления технологическими процессами и информационные технологии : учебник для среднего профессионального образования / В. В. Троценко, В. К. Федоров, А. И. Забудский, В. В. Комендантов. — 2-е изд., испр. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 136 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-09939-3. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/585885>

6. Нефедов, В. И. Радиотехнические цепи и сигналы : учебник для среднего профессионального образования / В. И. Нефедов, А. С. Сигов ; под редакцией В. И. Нефедова. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 319 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-19220-9. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/583922>

7. Бородин, Иван Федорович. Автоматизация технологических процессов и системы автоматического управления : учебник для спо / Иван Федорович, Сергей Андреевич ; И. Ф. Бородин, С. А. Андреев. - 2-е изд. ; испр. и доп. - Москва : Юрайт, 2025. - 377 с. - (Профессиональное образование). - ISBN 978-5-534-19504-0 : 1849.00. URL: <https://urait.ru/bcode/562937>

8. Системы управления электроприводами роботов [Электронный ресурс]: Учебное пособие / В.А. Медведев. - Системы управления электроприводами роботов; 2025-03-01. - Воронин: Воронежский государственный архитектурно-строительный университет, ЭБС АСБ, 2019. — 194с. — <https://bibl.cchgeu.ru/catalog/>

9. Колошкина, Инна Евгеньевна. Автоматизация проектирования технологической документации : учебник и практикум для спо / Инна Евгеньевна ; И. Е. Колошкина. - Москва : Юрайт, 2025. - 371 с. - (Профессиональное образование). - ISBN 978-5-534-13635-7 : 1819.00. URL: <https://urait.ru/bcode/567275>

10. Боровский, А. С. Программирование микроконтроллера Arduino в информационно-управляющих системах : учебное пособие / А. С. Боровский, М. Ю. Шрейдер. — Оренбург : Оренбургский государственный университет, ЭБС АСБ, 2017. — 113 с. — ISBN 978-5-7410-1853-8. — Текст : электронный

// Электронный ресурс цифровой образовательной среды СПО PROОбразование : [сайт]. — URL: <https://profspo.ru/books/78913>

11. Основы автоматизации технологических процессов : учебник для среднего профессионального образования / А. В. Щагин, В. И. Демкин, В. Ю. Кононов, А. Б. Кабанова. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 141 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-21707-0. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/582550>

12. Гидравлика : учебник и практикум для среднего профессионального образования / В. А. Кудинов, Э. М. Карташов, А. Г. Коваленко, И. В. Кудинов ; под редакцией В. А. Кудинова. — 5-е изд., перераб. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2026. — 367 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-18598-0. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/587280>

13. Технологическая оснастка : учебник для среднего профессионального образования / Х. М. Рахимьянов, Б. А. Красильников, Э. З. Мартынов, В. В. Янпольский. — Москва : Издательство Юрайт, 2025. — 265 с. — (Профессиональное образование). — ISBN 978-5-534-04476-8. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/563553>

3.3. Перечень программного обеспечения, профессиональных баз данных, информационных справочных систем ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения профессионального модуля

При осуществлении образовательного процесса студентами и преподавательским составом используются следующие информационно-справочные системы: электронная библиотечная система «Юрайт», Электронный каталог Научной библиотеки ВГТУ, Виртуальные справочные службы, Библиотеки, Англоязычные ресурсы и порталы, и иные ИСС:

ГОСТ Эксперт – единая база ГОСТов РФ <https://gostexpert.ru/>

Росстандарт. Федеральное агентство по техническому регулированию и метрологии <https://www.gost.ru/portal/gost/>

Электронная библиотека ВГТУ <https://bibl.cchgeu.ru/catalog/>

Электронно-образовательная система Юрайт <https://urait.ru/>

Библиотека ЭР PROОбразование <https://profspo.ru/>

КонсультантПлюс <https://www.consultant.ru/>

КиберЛенинка - <https://cyberleninka.ru>

Электронная информационно-образовательная среда ВГТУ

<https://old.education.cchgeu.ru/>

НЭБ – Национальная электронная библиотека <https://rusneb.ru/>

Роспатент. ФС по интеллектуальной собственности - <https://rospatent.gov.ru/ru>

Электронный учебный курс «Детали машин» - <https://detalmach.ru/>

Сайт центра инженерных технологий и моделирования ЭКСПОНЕНТА - <https://new.exponenta.ru/>

Научно-технический журнал «Приборы и методы измерений» - <https://pimi.bntu.by/jour>

Проект KPMS Менеджмент качества - <https://www.kpms.ru/>

Библиотека Машиностроителя – Главная страница - <https://lib-bkm.ru/>

CADInstructor – обучающий центр: Компьютерная графика - <https://cadinstructor.org/eg/>

При осуществлении образовательного процесса студентами и преподавательским составом используются следующее программное обеспечение: *Google Chrome; Acrobat Reader; OpenOffice*

3.4. Особенности реализации профессионального модуля для обучающихся из числа инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья

При обучении лиц с ограниченными возможностями здоровья, предусматривается индивидуальный график обучения.

Инвалиды и лица с ограниченными возможностями здоровья обеспечены печатными и электронными образовательными ресурсами в формах, адаптированных к ограничениям их здоровья.

Для осуществления процедур текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся, создаются фонды оценочных средств, адаптированные для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья и позволяющие оценить достижение ими запланированных в основной образовательной программе результатов обучения и уровень сформированности всех компетенций, заявленных в образовательной программе.

4 КОНТРОЛЬ И ОЦЕНКА РЕЗУЛЬТАТОВ ОСВОЕНИЯ ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО МОДУЛЯ (ВИДА ДЕЯТЕЛЬНОСТИ)

4.1 Контроль и оценка профессиональных компетенций:

Код и наименование компетенции	Показатели освоения компетенции	Формы и методы контроля
ПК1.1 Выполнять монтаж компонентов и модулей мехатронных систем в соответствии с технической документацией	практический опыт: - выполнения сборки узлов и систем, монтаж и наладку оборудования мехатронных систем уметь: - читать принципиальные структурные схемы, схемы автоматизации, схемы соединений и подключений - готовить инструмент и оборудование к монтажу; - осуществлять монтажные и пуско – наладочные работы мехатронных систем	- тестирование - оценка за выполнение и защиту отчетов по лабораторным и практическим работам; - оценка за работу на контрольно – учетных занятиях; - оценка выполнения работ во время практики, отражённые в дневнике практики, аттестационном листе. Интерпретация результатов наблюдений за деятельностью обучающегося в процессе освоения образовательной программы, дисциплины профессионального модуля. Экспертное наблюдение и оценка на лабораторно-практических занятиях, при выполнении работ по учебной и производственной практикам.
ПК1.2 Осуществлять настройку и конфигурирование программируемых логических контроллеров и микропроцессорных систем в соответствии с принципиальными схемами подключения	практический опыт: - программирования мехатронных систем с учетом специфики технологических процессов; уметь: - программировать плк;	- тестирование - оценка за выполнение и защиту отчетов по лабораторным и практическим работам; - оценка за защиту курсового проекта; - оценка за работу на контрольно – учетных занятиях; - оценка выполнения работ во время практики, отражённые в дневнике практики, аттестационном листе.

		Интерпретация результатов наблюдений за деятельностью обучающегося в процессе освоения образовательной программы, дисциплины профессионального модуля. Экспертное наблюдение и оценка на лабораторно-практических занятиях, при выполнении работ по учебной и производственной практикам.
ПК1.3 Разрабатывать управляющие программы мехатронных систем в соответствии с техническим заданием	практический опыт: - программирования мехатронных систем с учетом специфики технологических процессов; уметь: - разрабатывать алгоритмы управления мехатронными системами;	- тестирование - оценка за выполнение и защиту отчетов по лабораторным и практическим работам; - оценка за защиту курсового проекта; - оценка за работу на контрольно – учетных занятиях; - оценка выполнения работ во время практики, отражённые в дневнике практики, аттестационном листе. Интерпретация результатов наблюдений за деятельностью обучающегося в процессе освоения образовательной программы, дисциплины профессионального модуля. Экспертное наблюдение и оценка на лабораторно-практических занятиях, при выполнении работ по учебной и производственной практикам.
ПК1.4 Выполнять работы по наладке компонентов и модулей мехатронных систем в	практический опыт: - выполнения пуска – наладочных работ и испытаний мехатронных систем; уметь: - визуализировать процесс управления и работу мехатронных систем;	- тестирование - оценка за выполнение и защиту отчетов по лабораторным и практическим работам; - оценка за работу на контрольно – учетных занятиях; - оценка выполнения работ во

соответствии с технической документацией		время практики, отражённые в дневнике практики, аттестационном листе. Интерпретация результатов наблюдений за деятельностью обучающегося в процессе освоения образовательной программы, дисциплины профессионального модуля. Экспертное наблюдение и оценка на лабораторно-практических занятиях, при выполнении работ по учебной и производственной практикам.
--	--	--

4.2 Контроль и оценка общих компетенций:

Код и наименование компетенции	Показатели освоения компетенции	Формы и методы контроля
ОК 1 Выбирать способы решения задач профессиональной деятельности применительно к различным контекстам.	- распознавать задачу и/или проблему в профессиональном и/или социальном контексте; анализировать задачу и/или проблему и выделять её составные части; определять этапы решения задачи; выявлять и эффективно искать информацию, необходимую для решения задачи и/или проблемы; составить план действия; определить необходимые ресурсы; владеть актуальными методами работы в профессиональной и смежных сферах; реализовать составленный план; оценивать результат и последствия своих действий (самостоятельно или с помощью наставника)	- тестирование; - оценка за защиту курсового проекта; - оценка за работу на контрольно – учетных занятиях; Интерпретация результатов наблюдений за деятельностью обучающегося в процессе освоения образовательной программы Экспертное наблюдение и оценка на лабораторно - практических занятиях, при выполнении работ по учебной и производственной практикам.

ОК 2 Использовать современные средства поиска, анализа и интерпретации информации, и информационные технологии для выполнения задач профессиональной деятельности.	определять актуальность нормативно-правовой документации в профессиональной деятельности; применять современную научную профессиональную терминологию; определять и выстраивать траектории профессионального развития и самообразования; выявлять достоинства и недостатки коммерческой идеи; презентовать идеи открытия собственного дела в профессиональной деятельности; оформлять бизнес-план; рассчитывать размеры выплат по процентным ставкам кредитования; определять инвестиционную привлекательность коммерческих идей в рамках профессиональной деятельности; презентовать бизнес-идею; определять источники финансирования	- тестирование; - оценка за защиту курсового проекта; - оценка за работу на контрольно – учетных занятиях; Интерпретация результатов наблюдений за деятельностью обучающегося в процессе освоения образовательной программы Экспертное наблюдение и оценка на лабораторно - практических занятиях, при выполнении работ по учебной и производственной практикам.
ОК 3 Планировать и реализовывать собственное профессиональное и личностное развитие, предпринимательскую деятельность в профессиональной сфере, использовать знания по финансовой	определять актуальность нормативно-правовой документации в профессиональной деятельности; применять современную научную профессиональную терминологию; определять и выстраивать траектории профессионального развития и самообразования; выявлять достоинства и недостатки коммерческой идеи; презентовать идеи открытия собственного дела в профессиональной	- тестирование; - оценка за защиту курсового проекта; - оценка за работу на контрольно – учетных занятиях; Интерпретация результатов наблюдений за деятельностью обучающегося в процессе освоения образовательной программы Экспертное наблюдение и оценка на лабораторно - практических занятиях, при выполнении работ по учебной и производственной практикам.

грамотности в различных жизненных ситуациях	деятельности; оформлять бизнес-план; рассчитывать размеры выплат по процентным ставкам кредитования; определять инвестиционную привлекательность коммерческих идей в рамках профессиональной деятельности; презентовать бизнес-идею; определять источники финансирования	
ОК 4 Эффективно взаимодействовать и работать в коллективе и команде.	организовывать работу коллектива и команды; взаимодействовать с коллегами, руководством, клиентами в ходе профессиональной деятельности	- тестирование; - оценка за защиту курсового проекта; - оценка за работу на контрольно – учетных занятиях; Интерпретация результатов наблюдений за деятельностью обучающегося в процессе освоения образовательной программы. Экспертное наблюдение и оценка на лабораторно - практических занятиях.
ОК 9 Пользоваться профессиональной документацией на государственном и иностранном языках.	понимать общий смысл четко произнесенных высказываний на известные темы (профессиональные и бытовые), понимать тексты на базовые профессиональные темы; участвовать в диалогах на знакомые общие и профессиональные темы; строить простые высказывания о себе и о своей профессиональной деятельности; кратко обосновывать и объяснять свои действия (текущие и планируемые); писать простые связные сообщения на знакомые или интересующие профессиональные темы	- оценка за ответ на экзамене по модулю; Интерпретация результатов наблюдений за деятельностью обучающегося в процессе освоения образовательной программы. Экспертное наблюдение и оценка на лабораторно - практических занятиях.

ФГБОУ ВО «ВГТУ», СПК

97

Преподаватель



В. Н. Коротков

ФГБОУ ВО «ВГТУ», СПК,
преподаватель

Y. Akmal

Н.В. Аленькова

Главный технолог, ОАО «Тяжмехпресс»



Белопотапов Д.В.

ЛИСТ АКТУАЛИЗАЦИИ рабочей программы дисциплины

№ п/п	Наименование элемента ОП, раздела, пункта	Пункт в предыдущей редакции	Пункт с внесенными изменениями	Реквизиты заседания, утвердившего внесение изменений
1	Перечень нормативно-правовых документов, основной и дополнительной учебной литературы, необходимой для освоения дисциплины	3.2	3.2	Методический совет от 27.02.2026 №5 Педагогический совет от 27.02.2026 №6
2	Перечень программного обеспечения, профессиональных баз данных, информационных справочных систем ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения дисциплины	3.3	3.3	Методический совет от 27.02.2026 №5 Педагогический совет от 27.02.2026 №6