

Документ подписан простой электронной подписью Информация о владельце: ФИО: Таскаев Сергей Валерьевич Должность: Ректор	МИНОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РОССИИ Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Челябинский государственный университет» (ФГБОУ ВО «ЧелГУ»)	
Дата подписания: 15.04.2026 08:53:28 Уникальный программный ключ: 054c0182970293149-316996000940392896664	Рабочая программа дисциплины "Основы робототехники" по направлению подготовки (специальности) 02.03.02 «Фундаментальная информатика и информационные технологии» направленности (профилю) «Математические и алгоритмические основы интеллектуальных систем» ФГБОУ ВО «ЧелГУ»	стр. 1

Рабочая программа дисциплины (модуля)*

Основы робототехники

Направление подготовки (специальность)

02.03.02 Фундаментальная информатика и информационные технологии

Направленность (профиль)

Математические и алгоритмические основы интеллектуальных систем

Присваиваемая квалификация (степень)

бакалавр

Форма обучения

очная

Год(ы) набора 2026

*Рабочая программа дисциплины (модуля) адаптирована для инклюзивного обучения инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья

Челябинск 2026 г.



Содержание

1. Цели освоения дисциплины
2. Место дисциплины в структуре ОПОП
3. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины (модуля)
4. Объем дисциплины (модуля)
5. Структура и содержание дисциплины (модуля)
6. Фонд оценочных средств
 - 6.1. Перечень видов оценочных средств
 - 6.2. Типовые контрольные задания и иные материалы для текущей аттестации
 - 6.3. Типовые контрольные вопросы и задания для промежуточной аттестации
 - 6.4. Критерии оценивания
7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля)
 - 7.1. Рекомендуемая литература
 - 7.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"
 - 7.3. Перечень информационных технологий
8. Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)
9. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины (модуля)
10. Специальные условия освоения дисциплины обучающимися с инвалидностью и ограниченными возможностями здоровья



1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целью дисциплины «Программирование робототехнических систем» является ознакомление студентов с основными понятиями, методами построения, инструментами разработки прикладных программных решений для управления робототехническими системами.

Задачи дисциплины:

- научить основам проектной деятельности;

- ознакомить студентов с методами и инструментальными средами программирования робототехнических систем;

- научить студентов эффективно применять аналитические и численные методы и алгоритмы решения задач робототехники с использованием языков и систем программирования, систем компьютерной математики, инструментальных средств компьютерного моделирования.

- научить использовать изученные методы программирования робототехнических систем для решения задач теоретического и прикладного характера.

Результаты обучения по дисциплине направлены на достижение следующих индикаторов:

УК-1.1. Выполняет поиски информации, определяет критерии системного анализа поставленных задач

УК -1.2. Использует критический анализ, систематизацию и обобщение информации для решения поставленных задач

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОПОП

Цикл (раздел) ОПОП: ФТД.01

2.1 Требования к предварительной подготовке обучающегося:

Современные технологии поиска и обработки информации

2.2 Дисциплины и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:

Современные компьютерные технологии (научный семинар)

Программная инженерия

Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы

3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

УК-1: Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, применять системный подход для решения поставленных задач

Знать:

Для достижения индикатора УК-1.1:

- методы поиска информации;
- методы определения критериев системного анализа задач в области робототехники;

Уметь:

Для достижения индикатора УК-1.2:

- использовать критический анализ, систематизацию и обобщение информации для решения задач проектирования и программирования РТС.
- применять на практике инструментальные средства алгоритмизации и программирования в средах NXT, NXC, DRAKON, QReal;
- применять на практике компьютерные технологии для решения задач проектирования и разработки, а также тестирования и на-стройки программного обеспечения;
- разрабатывать программное обеспечение робототехнических систем.

Владеть:

- навыками работы с программным инструментарием управления РТС;
- навыками работы с прикладными и инструментальными приложениями и технологиями анализа работы РТС;
- анализа технических заданий;
- поиска ошибок в конструкции и программном обеспечении робота;
- базовыми знаниями полупроводниковой электроники,
- базовыми знаниями схемотехники.



В результате освоения дисциплины обучающийся должен

3.1	Знать:
3.1.1	- понятийный аппарат методов проектирования, алгоритмизации и программной реализации в области программирования микро-контроллеров в среде NXT, NXC;
3.1.2	- особенности микроконтроллеров; основные понятия, связанные с системами программирования робототехнических систем; визуальные методы разработки моделей управления РТС;
3.1.3	- методы подключения к микроконтроллерам периферийных устройств;
3.1.4	- основы проектирования РТС;
3.1.5	- основы поведенческого программирования;
3.2	Уметь:
3.2.1	- применять на практике инструментальные средства алгоритмизации и программирования в средах NXT, NXC, DRAKON, QReal;
3.2.2	- применять на практике компьютерные технологии для решения задач проектирования и разработки, а также тестирования и на-стройки программного обеспечения;
3.2.3	- разрабатывать программное обеспечение робототехнических систем;
3.2.4	- применять визуальные методы разработки схем управления робототехнических систем;
3.2.5	- выполнять дистанционное управление роботом;
3.2.6	- разрабатывать интеллектуальные алгоритмы;
3.2.7	- проводить испытание роботов;
3.2.8	- модернизировать роботов;
3.3	Владеть:
3.3.1	- навыками работы с программным инструментарием управления РТС;
3.3.2	- навыками работы с прикладными и инструментальными приложениями и технологиями анализа работы РТС; анализа технических заданий;
3.3.3	- поиска ошибок в конструкции и программном обеспечении робота;
3.3.4	- базовыми знаниями полупроводниковой электроники,
3.3.5	-базовыми знаниями схемотехники.

4. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Общая трудоемкость	1 ЗЕТ
Часов по учебному плану : 36	Виды контроля в семестрах: зачеты 5
в том числе :	
аудиторные занятия : 32	
самостоятельная работа : 3,8	
: контактная работа: 32,2 ИКР: 0,2	

5. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Литература
	Раздел 1. Использование микроконтроллеров в автоматике			
1.1	Использование микроконтроллеров в автоматике /Пр/	5	3	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Л2.6 Э1 Э2 Э5
1.2	Использование микроконтроллеров в автоматике /Ср/	5	0,1	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э2 Э4



Раздел 2. Разработка программного обеспечения робототехнических систем				
2.1	Разработка программного обеспечения робототехнических систем. /Пр/	5	2	Л1.1 Л1.2Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э3
2.2	Программная среда NXT /Пр/	5	2	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э2 Э3
2.3	Программные среды NXC, QReal. /Пр/	5	4	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э3
2.4	Разработка программного обеспечения робототехнических систем /Ср/	5	0,1	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э3 Э4 Э5
Раздел 3. Микроконтроллеры PICmicro и NXT				
3.1	Микроконтроллеры PICmicro и NXT /Пр/	5	2	Л1.1 Л1.2Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Л2.6 Э1 Э3 Э4
3.2	Микроконтроллеры PICmicro и NXT /Ср/	5	0,1	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э4
Раздел 4. Подключение к микроконтроллерам периферийных устройств				
4.1	Подключение к микроконтроллерам периферийных устройств. /Пр/	5	4	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э4 Э5
4.2	Аппаратные интерфейсы микроконтроллеров /Пр/	5	4	Л1.1 Л1.2Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э2 Э3
4.3	Подключение к микроконтроллерам периферийных устройств /Ср/	5	0,1	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э3 Э5
Раздел 5. Дистанционное управление роботом				
5.1	Дистанционное управление роботом /Пр/	5	4	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э4 Э5
5.2	Дистанционное управление роботом /Ср/	5	0,1	Л1.1 Л1.2Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э3 Э4 Э5
Раздел 6. Интеллектуальные технологии в робототехнических системах				
6.1	Интеллектуальные технологии в робототехнических системах. /Пр/	5	2	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э4
6.2	Основы интеллектуального управления в автономных роботах /Пр/	5	3	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э4 Э5



6.3	Интеллектуальные технологии в робототехнических системах /Ср/	5	0,1	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э4 Э5
Раздел 7. Проектирование автоматических робототехнических систем				
7.1	Проектирование автоматических робототехнических систем. /Пр/	5	2	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2 Э3 Э4
7.2	Проектирование автоматических робототехнических систем /Ср/	5	0,1	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Э1 Э2
Раздел 8. Иная контактная работа				
8.1	Индивидуальные консультации, текущий контроль /ИКР/	5	0,2	Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Л2.5 Л2.6 Э1 Э2 Э3 Э4 Э5

6. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

6.1. Перечень видов оценочных средств

- зачет
- индивидуальные проекты
- самостоятельная работа в форме домашних работ
- доклад

*При дистанционном обучении устный опрос, в том числе защита курсовых работ, реализуется в Microsoft Teams, практические задания, письменные ответы размещаются в Moodle, тестирование осуществляется в Moodle.

6.2. Типовые контрольные задания и иные материалы для текущей аттестации

База индивидуальных проектов

1. Применение Lego Digital Designer для проектирования моделей роботов.
2. Среда программирования роботов MS Robotics Developer Studio.
3. Возможности виртуального программирования в среде Visual Simulation Environment MSRDS.
4. Программирование виртуальных роботов при помощи nxcEditor nxcSimulator.
5. Механизмы Чебышева в робототехнике.
6. Коллективная работа роботов.
7. Стопоходящая машина Чебышева.
8. Выход из лабиринта.
9. Балансирующий робот segway.
10. Светофор.
11. Автопогрузчик.
12. Слалом.
13. Сортировщик Lego-деталей.
14. Кегельринг.
16. Самоидентификация роботов.
17. Движение робота в условиях повышенной зашумленности.
18. Движение робота на источник света в условиях повышенной зашумленности.
19. Позиционирование робота.
20. Творческий проект.

Примеры самостоятельных работ:

- Самостоятельная работа № 1 – Разработка схем взаимодействия микроконтроллера и периферийных устройств.
Самостоятельная работа № 2 – Разработка программного обеспечения РТС в среде NXT.
Самостоятельная работа № 3 – Разработка программного обеспечения РТС в среде NXC.



Самостоятельная работа № 4 – Разработка программного обеспечения РТС в среде QReal.
Самостоятельная работа № 5 – Моделирование движения РТС в среде QReal при решении задачи «Выход из лабиринта».
Самостоятельная работа № 6 □ Разработка алгоритмов движения робота по линиям с использованием ПИД-регуляторов.
Самостоятельная работа № 7 □ Разработка алгоритмов управления роботом на основе искусственной нейронной сети.

6.3. Типовые контрольные вопросы и задания для промежуточной аттестации

Вопросы к зачету

1. Управление роботом. Основные компоненты устройств управления. Память и устройства ввода-вывода.
2. Прерывания. Периферийные устройства микроконтроллеров.
3. Подключение устройства управления к роботу. Датчики и исполнительные механизмы РТС.
4. Программные среды разработки программного обеспечения для РТС.
5. Интерпретаторы. Компиляторы.
6. Симуляторы и эмуляторы.
7. Интегрированные средства разработки.
8. Основные особенности микроконтроллеров PICmicro и NXT.
9. Применение инструментальных сред NXT, NXC и QReal.
10. Визуальные методы разработки схем управления РТС.
11. Программирование микроконтроллеров.
12. Аппаратные интерфейсы. Макетирование устройств. Межпроцессорные коммуникации. Реализация интерфейса RS-232.
13. Реализация интерфейса RS-232 для связи микроконтроллеров с персональным компьютером. Двухнаправленный синхронный интерфейс.
14. Устройства индикации. Жидкокристаллический дисплей.
15. Использование широтно-импульсной модуляции для управления аналоговыми устройствами. Датчики. Механические датчики. Подавление дребезга контактов.
16. Ультразвуковой и инфракрасный детекторы столкновений. Обнаружители объектов. Ультразвуковой дальномер.
17. Оптические датчики.
18. Звуковые датчики. Распознавание звуковых команд.
19. Дистанционное управление роботом. Приёмник сигналов дистанционного управления.
20. Совмещение работы детектора объектов и приемника команд дистанционного управления.
21. Управление двигателем. Одометрия. Радиоуправляемый сервопривод.
22. Операционные системы реального времени. Пример приложения, работающего под управлением ОСРВ.
23. Конечные автоматы.
24. Дистанционное управление роботом.
25. Поведенческое программирование.
26. Нейронные сети и искусственный интеллект.
27. Техническое задание. Выбор периферийных устройств.
28. Выбор электронных компонентов и методов программирования.
29. Испытание робота. Поиск ошибок.
30. Модернизация устройств.

6.4. Критерии оценивания

В связи с использованием балльно-рейтинговой системы оценки знаний студентов, по дисциплине «основы робототехники» каждый студент может быть оценен согласно приведенной технологической карты.

Технологическая карта студента:

№ п/п Обязательный вид выполняемой работы Оценивание выполненной работы в баллах

- | | | |
|----|---|------|
| 1. | Самостоятельная работа в форме домашних работ: разработка алгоритмов управления РТС | |
| 2. | Самостоятельная работа в среде IS DRAKON и Free Mind: разработка схем и диаграмм | 0-10 |
| 3. | Разработка диаграммы Ганта для проекта | 0-5 |
| 4. | Положительный результат полигонного испытания РТС | 3-5 |
| 5. | Разработка алгоритма управления в среде NXC | 0-5 |
| 6. | Разработка алгоритма управления в среде QReal | 0-5 |



7.	Активное участие студентов на занятиях, в процессе разработки и оптимизации алгоритмов решения задач.	0-5
8.	Компьютерное тестирование	0-10
9.	Доклад с демонстрацией (презентация + управление РТС)	0-10
10.	Программная реализация индивидуального проекта	0-20
11.	Выступление на конференции.	5-15

Зачет проводится в форме собеседования и электронного тестирования, на которой выполняются задания нескольких уровней.

«Зачтено» – выставляется, если студент набрал 40 баллов и выше, а так же студент не имеет пропусков и задолженности по текущей успеваемости.

Студенты, не набравшие достаточного количества баллов в течение семестра и на зачетной работе и имеющие пропуски занятий, сдают зачет повторно в форме беседы.

«Не зачтено» – выставляется студентам, не сдавшим зачет в форме беседы.

7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

7.1. Рекомендуемая литература

7.1.1. Основная литература

	Авторы,	Заглавие	Издательство,	Ресурс
Л1.1	Дженжер В. О., Денисова Л. В.	Введение в программирование LEGO-роботов на языке NXT-G: учебное пособие (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=428987)	Москва : Национальный Открытый Университет «ИНТУИТ», 2016	ЭБС
Л1.2	Анисимов Д. А.	Основы робототехники на базе LEGO Mindstorms EV3 обучающе-контролирующая программа: выпускная квалификационная работа: студенческая научная работа (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=492828)	Кызыл : [б. и.], 2016	ЭБС

7.1.2. Дополнительная литература

	Авторы,	Заглавие	Издательство,	Ресурс
Л2.1	Водовозов А. М.	Микроконтроллеры для систем автоматизации: учебное пособие (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=444183)	Москва, Вологда : Инфра-Инженерия, 2016	ЭБС
Л2.2	Алиев М. Т., Буканова Т. С.	Микропроцессоры и микропроцессорные системы управления. 8-разрядные процессоры семейства AVR: лабораторный практикум: практикум (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=459452)	Йошкар-Ола : Поволжский государственный технологически й университет, 2016	ЭБС
Л2.3	Коптелова М. А.	Разработка программно-аппаратного комплекса домашней автоматизации «Умный Дом» на микроконтроллере Wemos D1 mini: бакалаврская работа: студенческая научная работа (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=488635)	Барнаул : [б. и.], 2017	ЭБС
Л2.4	Кирюхина О. В.	Разработка и исследование системы группового управления мобильными роботами для перемещения полезной нагрузки: магистерская диссертация: студенческая научная работа (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=491988)	Москва : [б. и.], 2018	ЭБС
Л2.5	Неделчев С. И.	Задачи исследования динамики управляемого движения многозвенных роботов: выпускная квалификационная работа магистра: студенческая научная работа (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=491994)	Москва : [б. и.], 2018	ЭБС



	Авторы,	Заглавие	Издательство,	Ресурс
Л2.6	Корнеев М. В.	Разработка и исследование шагающего мобильного робота: выпускная квалификационная работа (магистерская диссертация): студенческая научная работа (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=563007)	Москва : б.и., 2019	ЭБС

7.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"

Э1	Лань [Электронный ресурс] : электронно-библиотечная система (ЭБС) / издательство Лань. – URL: http://e.lanbook.com/ .
Э2	Университетская библиотека онлайн [Электронный ресурс] : электронно-библиотечная система (ЭБС) / ООО Директмедиа Паблишинг. – URL: http://biblioclub.ru/ .
Э3	BOOK.ru [Электронный ресурс] : электронно-библиотечная система (ЭБС) / издательство КноРус. – URL: https://www.book.ru/ .
Э4	eLIBRARY.RU [Электронный ресурс] : электронная библиотека / Науч. электрон. б-ка. – URL: http://elibrary.ru/defaultx.asp .
Э5	Единое окно доступа к информационным ресурсам [Электронный ресурс] : сайт / ФГАУ ГНИИ ИТТ «Информика». – Москва, 2005 – . – URL: http://window.edu.ru/ .

7.3 Перечень информационных технологий

7.3.1 Программное обеспечение

Adobe Reader
WinDjView
Dev C++
Java
Arduino IDE
BricxCC
LMS Moodle

7.3.2 Профессиональные базы данных и информационно-справочные системы

1.	eLIBRARY.RU [Электронный ресурс]: электронная библиотека / Науч. электрон. б-ка. – URL: http://elibrary.ru
2.	ИНФОРМИО [Электронный ресурс] : электронный справочник [обеспечение всех типов образовательных учреждений нормативными, методическими, научно-практическими материалами]. – URL: http://www.informio.ru/ .
3.	Национальная электронная библиотека (НЭБ) [Электронный ресурс] : объединенный электронный каталог фондов российских библиотек : сайт. – URL: http://нэб.рф .
4.	Архив научных журналов [Электронный ресурс] : база данных / Национальный электронно-информационный консорциум (НП НЭИКОН). – URL: www.neicon.ru/cons
5.	Консультант Плюс [Электронный ресурс] : справочно-правовая система : база данных

8. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Материально-техническое обеспечение реализации рабочей программы дисциплины «Программирование робототехнических систем» включает:
- основную и дополнительную литературу;
- учебные аудитории (посадочные места не менее 15) с проекторами мультимедиа-оборудованием (проектор, ноутбук или стационарный компьютер) для проведения занятий в зависимости от занятости аудиторного фонда филиала;
- учебная аудитория № 215 для проведения занятий и самостоятельной работы студентов с неограниченным доступом в Интернет, ЭБС и т.п.;
- сайт www.tfcsu.ru , на котором расположены материалы для организации самостоятельной работы студентов.
- авторский сайт Фадеева А.Ю. www.tesland.ucoz.ru на котором представлен материал по изучаемой дисциплине (программа, вопросы к зачету, презентации, темы рефератов и др.)
Обучение инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья осуществляется с применением следующего оборудования: мультимедийный проектор (использование презентаций с укрупненным текстом), ноутбуки.



Освоение дисциплины инвалидами и лицами с ограниченными возможностями здоровья осуществляется с использованием средств обучения общего и специального назначения:

– учебная аудитория – мультимедийное оборудование; источники питания для индивидуальных технических средств; использование презентаций с укрупненным текстом; колонки для усиления звука;

– учебная аудитория № 215 для лекционных занятий – мультимедийное оборудование; колонки для усиления звука;

– учебная аудитория № 215 для самостоятельной работы – стандартные рабочие места с персональными компьютерами; рабочее место с персональным компьютером, с программой экранного доступа, и программой экранного увеличения;

- наличие помещений для самостоятельной работы с компьютерной техникой и с возможностью подключения к сети "Интернет" и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду организации.

В аудитории для проведения лекционных занятий имеется демонстрационное оборудование: Проектор Panasonic, Интерактивная доска SMART Technologies SMART Board 680V, графический планшет, ноутбуки (10 шт.) IRU Patriot 505 (i3/2Gb/320Gb/HD 5470 1 Gb/ DVD RW/Wifi/15,6/Cam).

Для осуществления образовательного процесса используется программ-ные продукты: Bricx Commander Center, TRIX, Free Mind, Lazarus, Робототехника (6 комплектов), Microsoft Office 2010, Microsoft Windows 7, 7 Zip, Gantt Project, редактор Айрен, среды программирования NXT, NXC, Dia, StarUML, Adobe Reader. В аудитории имеется свободный доступ в Интернет (Wi-Fi).

Материал для тематической иллюстрации занятий лекционного типа оформлен в виде презентаций.

9. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Общие методические указания по изучению дисциплины

Основными видами занятий при изучении дисциплины являются практические занятия и самостоятельная работа студентов.

В ходе изучения дисциплины уделяется внимание как теоретическому усвоению базовых понятий робототехнических систем (далее РТС), так и приобретению, развитию и закреплению компетенций, навыков и умений по моделированию, конструированию и программированию РТС, применяемых для решения прикладных задач в ходе самостоятельной работы.

Практические занятия ориентированы на изучение конструкций мехатронных модулей РТС и их программирования для решения прикладных задач управления. В ходе занятия используются учебные материалы различных видов: электронные и бумажные учебники, электронная коллекция типовых заданий, презентации, интеллект-карты и др. Практические занятия проводятся с использованием мультимедийных и интерактивных технологий (групповое обсуждение области применения информационных и коммуникационных технологий и контексте специфических задач, решаемых преподавателем и студентом, индивидуальные консультации студентов в процессе решения учебных задач в компьютерном классе, индивидуальные консультации студентов посредством телекоммуникационных технологий).

Изучение студентами методов работы с информацией, программным обеспечением, применяемых в обучении и профессиональной деятельности, требует овладения методами технического и информационного порядка: методами проектной деятельности и методам творческого поиска. Поэтому самостоятельная работа имеет значимый вес в обучении. Для успешного овладения указанными методами необходимо:

- тщательно отбирать содержание самостоятельной деятельности студентов, предпочтение отдавать тем заданиям, где сущность метода применения методов работы с информацией наглядно демонстрирует его значимость в учебном процессе;
- последовательно реализовывать принцип «от простого к сложному», т.е. после того, как метод освоен, необходимо познакомить студентов с более сложными технологиями и методами применения современных и традиционных информационных технологий для работы с информацией.
- выполнять задания и проекты только с профессиональной направленностью.

Для реализации принципа индивидуального подхода на занятиях студентам предлагаются темы индивидуальных проектов, рассматриваются и одобряются авторские подходы к их реализации. Студенты выполняют задания самостоятельно, пользуясь лекциями, т.к. в лекциях излагаются обобщенные алгоритмы реализации проектов, творческих заданий. Наиболее интересные варианты реализации проектов рассматриваются и разбираются совместно, проводятся защиты проектов в виде презентаций, интеллект-карт и макетов.

Самостоятельная работа студентов направлена на закрепление знаний и умений, полученных в ходе лекционных занятий. Результаты самостоятельной работы студентов в обязательном порядке контролируется на степень усвоения студентами основных методов работы с алгоритмами.



Методические указания по выполнению домашнего задания

1. Техническое задание для выполнения проекта выдается студенту в виде перечня требований к проекту, либо (и) задания, заключающегося в изучении и систематизации теоретического материала по изучаемой теме.
2. До того, чтобы выполнить проект, нужно проработать учебный материал по данной теме, изучить Интернет-ресурсы, указанные на сайте преподавателя, освоить работу с соответствующим программным обеспечением.
3. Проект в виде алгоритма, программы, диаграмм Ганта, интеллект-карты и выполняется в среде NXC, QReal, DRAKON, Free Mind, которые есть в компьютерной аудитории и могут быть установлены на домашнем компьютере (планшет, ноутбук, нетбук и пр.) студента. Результаты сохраняются в файлах.
4. Для того чтобы выполнить задание нужно:
 - изучить теоретический материал по методам работы с информацией различного вида;
 - подобрать варианты выполнения задания;
 - разработать план работы;
 - выполнить задание с подробным объяснением;
 - предоставить результат для проверки (описание метода, отчет, презентация, сайт, доклад, тезисы, статья и др.).
5. Проверка в течение семестра домашних заданий проводится преподавателем с последующим выставлением баллов.
6. Если студент не может справиться с домашним заданием, то ему необходимо приходиться на дополнительные занятия, либо, в случае невозможности индивидуальной встречи, обратиться за консультацией на сайт преподавателя.

Методические указания по выполнению самостоятельной работы

Эта форма контроля предполагает цели: обучающую, контролирующую и творчески развивающую. Она позволяет проконтролировать усвоение новой темы. При выполнении индивидуального задания (самостоятельной работы) студент работает с литературой самостоятельно.

Индивидуальное задание выдается по основным темам читаемой дисциплины.

Срок выполнения – от 1 недели до месяца (индивидуальное задание). Работы оформляются в виде листинга программы (алгоритма), виртуальной модели РТС в среде QReal и докладов; наиболее интересные решения представляются в виде тезисов и статей на научных студенческих конференциях.

Организация самостоятельной работы в рамках изучения дисциплины может осуществляться с учетом трех уровней деятельности студентов: репродуктивного (тренировочного) уровня, реконструктивного уровня и творческого (поискового).

Тренировочная самостоятельная работа выполняется по образцу: решение задач осуществляется с использованием типовых конструкций и алгоритмов. Познавательная деятельность студента проявляется в узнавании, осмыслении, запоминании. Цель такого рода работ – закрепление знаний, формирование умений, навыков.

В ходе выполнения реконструктивной самостоятельной работы происходит перестройка решений, составление нового подхода к решению задачи при комбинации методов и технологий решения. Этот вид самостоятельной работы способствует развитию навыков рефлексии.

Творческая самостоятельная работа требует анализа проблемной ситуации, получения новой информации. Студент должен самостоятельно произвести выбор средств и методов решения (творческие проекты, учебно-исследовательские задания).

Самостоятельная работа по дисциплине «Программирование робототехнических систем» выполняется с использованием широкого спектра интерактивных технологий:

- интернет-ресурсы (персональный сайт преподавателя, кафедры, вуза, студентов, специализированные информационные порталы, содержащие актуальную и проверенную информацию, «облачные» технологии, позволяющие коллективно расширять контент дисциплины);
- блоги применяются для отражения процесса выполнения проекта;
- коллективные интеллект-карты;
- коллективная работа малыми группами (конструкторскими бюро) при моделировании, проектировании и разработке РТС.
- полигонные испытания РТС, требующие осмысления, обсуждения, поиска новых решений.

Методические указания при дистанционном обучении

В случае применения при обучении дисциплины электронного обучения, дистанционных образовательных технологий общение обучающихся и преподавателя осуществляется в режиме реального времени (Microsoft Teams, форумы, электронная почта, сотовая связь) и отложенного времени (системы дистанционного обучения Moodle,



электронная почта, форумы).

Большую часть времени обучающиеся самостоятельно работают с учебно-методическими материалами. Студенты имеют возможность консультироваться с преподавателем по всем вопросам, возникающим в ходе самостоятельной работы посредством системы дистанционного обучения Moodle, электронной почты, сотовой связи, форумов. Доступ обучающегося к учебным ресурсам в режиме отложенного времени, самостоятельной работы осуществляется через сеть Интернет в удобном для него месте, времени и темпе.

10. СПЕЦИАЛЬНЫЕ УСЛОВИЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ ОБУЧАЮЩИМИСЯ С ИНВАЛИДНОСТЬЮ И ОГРАНИЧЕННЫМИ ВОЗМОЖНОСТЯМИ ЗДОРОВЬЯ

Освоение дисциплины инвалидами и лицами с ограниченными возможностями здоровья осуществляется с использованием специальных технических средств и информационных технологий, предоставляемых Ресурсным учебно-методическим центром по обучению инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья ЧелГУ по запросу обучающегося (мобильные специальные технические средства для лиц с нарушениями зрения и с нарушением слуха, ассистивные информационные технологии).

При необходимости для обучающихся с нарушениями зрения на рабочих местах для проведения практических или лабораторных занятий устанавливается специальное программное обеспечение (программа речевой навигации, речевые синтезаторы, экранные лупы).

В учебные аудитории обеспечивается беспрепятственный доступ для обучающихся с инвалидностью и с ограниченными возможностями здоровья. В каждой аудитории, где обучаются инвалиды и лица с ограниченными возможностями здоровья, предусматривается соответствующее количество мест для обучающихся с учетом нарушений их здоровья.

Для освоения дисциплины инвалидам и лицам с ограниченными возможностями здоровья предоставляется доступ к печатным источникам, имеющимся в научной библиотеке ЧелГУ, с помощью специальных технических средств; доступ с помощью специальных технических и программных средств к электронным источникам, представленным в форме электронного документа в фонде научной библиотеки ЧелГУ или электронно-библиотечных системах.

Учебно-методические материалы для обучающихся из числа инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья предоставляются в формах, адаптированных к ограничениям их здоровья и особенностям восприятия информации.

Для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья освоение дисциплины может быть частично или полностью осуществлено с использованием дистанционных образовательных технологий.

При проведении промежуточной аттестации по дисциплине обучающимся с инвалидностью и с ограниченными возможностями здоровья обеспечивается по их заявлению предоставление в доступной форме в зависимости от их индивидуальных особенностей инструкции о порядке проведения промежуточной аттестации, оценочных средств и возможности ответов на задания (письменно на бумаге, набор ответов на компьютере, письменно шрифтом Брайля, с использованием услуг ассистента, устно).

При проведении процедуры оценивания результатов обучения инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья предусматривается использование предоставленных ЧелГУ или собственных технических средств, необходимых им в связи с их индивидуальными особенностями. При необходимости инвалидам и лицам с ограниченными возможностями здоровья предоставляется дополнительное время для подготовки ответа на задания, процедура оценивания результатов обучения по дисциплине может проводиться в несколько этапов.

