МИНИСТЕРСТВО ТРАНСПОРТА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

«РОССИЙСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ТРАНСПОРТА» (РУТ (МИИТ)



Рабочая программа дисциплины (модуля), как компонент образовательной программы высшего образования - программы специалитета по специальности 23.05.03 Подвижной состав железных дорог, утвержденной первым проректором РУТ (МИИТ) Тимониным В.С.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Автоматизация технологических процессов производства и ремонта подвижного состава

Специальность: 23.05.03 Подвижной состав железных дорог

Специализация: Технология производства и ремонта

подвижного состава

Форма обучения: Очная

Рабочая программа дисциплины (модуля) в виде электронного документа выгружена из единой корпоративной информационной системы управления университетом и соответствует оригиналу

Простая электронная подпись, выданная РУТ (МИИТ)

D подписи: 8777

Подписал: заведующий кафедрой Куликов Михаил Юрьевич

Дата: 03.06.2024

1. Общие сведения о дисциплине (модуле).

Целью дисциплины является формирование у студентов системы профессиональных знаний и навыков в области автоматизации технологических процессов транспортного машиностроения и ремонта подвижного состава.

Задачи дисциплины:

- изучение основ автоматизации;
- разработка технологического процесса автоматизированного производства;
- расчёт отновных характеристик и проектирование автоматической линии;
 - выбор специализированного автоматического оборудования.
 - 2. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю).

Перечень формируемых результатов освоения образовательной программы (компетенций) в результате обучения по дисциплине (модулю):

ПК-1 - Способен к анализу и разработке технологических процессов производства и ремонта подвижного состава.

Обучение по дисциплине (модулю) предполагает, что по его результатам обучающийся будет:

Знать:

основные принципы автоматизации технологических процессов;

Уметь:

проектировать технологические процессы автоматизированного производства;

рассчитывать основные характеристики и проектировать автоматические линии;

подбирать автоматизированное технологическое оборудование;

Владеть:

навыком проектирования автоматических линий.

- 3. Объем дисциплины (модуля).
- 3.1. Общая трудоемкость дисциплины (модуля).

Общая трудоемкость дисциплины (модуля) составляет 2 з.е. (72 академических часа(ов).

3.2. Объем дисциплины (модуля) в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении учебных занятий:

Тип учебных занятий	Количество часов	
	Всего	Семестр №8
Контактная работа при проведении учебных занятий (всего):	48	48
В том числе:		
Занятия лекционного типа	16	16
Занятия семинарского типа	32	32

- 3.3. Объем дисциплины (модуля) в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации составляет 24 академических часа (ов).
- 3.4. При обучении по индивидуальному учебному плану, в том числе при ускоренном обучении, объем дисциплины (модуля) может быть реализован полностью в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации.
 - 4. Содержание дисциплины (модуля).
 - 4.1. Занятия лекционного типа.

№	Томотуме научили и рандтий / ипотуга са напусациа		
Π/Π	Тематика лекционных занятий / краткое содержание		
1	1. Введение в автоматизацию.		
	- основные термины о определения;		
	- типы автоматизации;		
	- перераспределение человеческого ресурса при автоматизации;		
	- классификация автоматизированного оборудования;		
	- преимущества и недостатки автоматизации.		
2	2. Промышленные роботы.		
	- основы и эволюция промышленной робототехники;		
	- робот-манипулятор, устройство и технические характеристики, степени точности,		
	грузоподъёмность;		

No		
	Тематика лекционных занятий / краткое содержание	
п/п	• • •	
	- универсальные разъёмы для рабочего органа;	
	- рабочие органы промышленных роботов;	
	- системы технического зрения, устройство и возможности СТЗ, настройка и программирование	
	СТЗ; - системы управления роботами, устройство и эволюция СУ, возможности СУ; - дельта робот, устройство и технические характеристики, степени точности, грузоподъёмность; - портальный робот, устройство и технические характеристики, степени точности,	
	- портальный росот, устройство и технические характеристики, степени точности, грузоподъёмность;	
	- монорельсовые транспортные роботы-манипуляторы и дельта роботы, устройство и технические характеристики;	
	- подвесное и напольное исполнение монорельса, особенности конструкции монорельсов.	
3	3. Транспортные системы.	
3	3. Транспортные системы.	
	TANTAHULA KAUDAYARI, MATRAYATRA TANHHIJAMIA VARAKTARIATINI	
	- ленточные конвейеры, устройство, технические характеристики;	
	 пластинчатые конвейеры, устройство, технические характеристики; роликовые конвейеры, устройство, технические характеристики; 	
	- винтовые конвейеры, устройство, технические характеристики;	
	- подвесные конвейеры, устройство, технические характеристики;	
	- сбрасыватели, прямые, угловые, устройство и технические характеристики;	
	- кантователи и поворотно-координатные столы, устройство и технические характеристики;	
	- ориентирующие устройство, устройство и технические характеристики; - потки скаты, устройство и технические характеристики;	
	- лотки скаты, устройство и технические характеристики; - лотки склизы, устройство и технические характеристики;	
	- лотки склизы, устройство и технические характеристики; - лотки роликовые, устройство и технические характеристики;	
	- пневмолотки, устройство и технические характеристики.	
4	4. Автоматические линии.	
-	T. ABTOMOTH ICCRIC JIHIMI.	
	- основные термины и определения;	
	- типы, устройства и основные характеристики АЛ;	
	- машинное и транспортное время АЛ;	
	- независимые участки АЛ;	
	- прямые АЛ;	
	- замкнутые АЛ;	
	- дискретные АЛ;	
	- автоматические линии с монорельсовым роботом;	
	- автоматические линии с дельта роботом;	
	- автоматические линии с портальным роботом;	
5	5. Автоматизированные склады.	
	- основные термины о определения;	
	- принципы построения автоматизированных складов, запас автоматизированного склада;	
	- автоматизированный штабельный склад;	
	- автоматизированный стеллажный склад;	
	- автоматизированный лотковый склад;	
6	6. Технико-экономические характеристики автоматизации.	
	on 1 and on one of the manufacture appears of the state o	
	- продукция автоматизированных производств;	
	- продукции автоматизированных производеть; - пирамида продукции;	
	- пирамида продукции; - условия автоматизации;	
	- условия автоматизации; - гибкость автоматизированных систем;	
	The state of the s	

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание	
	- себестоимость продукции автоматизированных производств;	
	- сроки окупаемости автоматизированных производств.	

4.2. Занятия семинарского типа.

Практические занятия

No		
п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание	
1	Выбор объекта автоматизированного производства.	
	Рассматриваемые вопросы:	
	- выбор детали;	
	- составление описания и чертежа;	
	- расчёт основных производственных характеристик;	
2	Технологический процесс автоматизированного производства.	
	Рассматриваемые вопросы:	
	- разработка маршрутного технологического процесса;	
	- операционное нормирование;	
	- спецификация технологического оборудования.	
3	Расчёт основных характеристик автоматической линии.	
	Рассматриваемые вопросы:	
	- поточные и непоточные линии;	
	- расчёт производственного ритма;	
	- расчёт производительности АЛ;	
	- расчёт потребного количества технологического оборудования;	
4	Автономные участки автоматических линий;	
	Рассматриваемые вопросы:	
	- диаграмма машинного времени АЛ;	
	- разбиение линии на автономные участки;	
	- диаграммы машинного времени автономных участков;	
	- расчёт общих характеристики АЛ;	
5	Проектирование автоматических линий.	
	Рассматриваемые вопросы:	
	- правила проектирования АЛ;	
	- условные обозначения транспортных роботов, конвейеров и станков;	
	- принципы построения АЛ;	
	- прямые АЛ;	
	- замкнутые АЛ;	
	- дискретные АЛ.	
6	Проектирование автоматизированного склада.	
	Рассматриваемые вопросы:	
	 правила проектирования автоматизированного склада; 	
	- расчёт складского запаса;	
	- типы хранимых заготовок и деталей;	
	- автоматизированные штабельные склады;	
	- автоматизированные стеллажные склады;	
	- автоматизированные лотковые склады.	

4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

№ п/п	Вид самостоятельной работы
1	Самостоятельная подготовка к практическим занятиям. Работа с литературой 1-4.
2	Выполнение курсовой работы.
3	Подготовка к промежуточной аттестации.
4	Подготовка к текущему контролю.

- 4.4. Примерный перечень тем курсовых работ
- 1. Автоматическая линия механической обработки вала
- 2. Автоматическая линия механической обработки вала-шестерни
- 3. Автоматическая линия механической обработки шестерни
- 4. Автоматическая линия механической обработки колец подшипников
- 5. Автоматическая линия механической обработки крышки подшипника
- 6. Автоматическая линия механической обработки корпуса
- 7. Автоматическая линия механической обработки втулки
- 8. Автоматическая линия механической обработки оси
- 9. Автоматическая линия механической обработки кронштейна
- 10. Автоматическая линия механической обработки зубчатого колеса

5. Перечень изданий, которые рекомендуется использовать при освоении дисциплины (модуля).

№ п/п	Библиографическое описание	Место доступа
1	Транспортно-накопительные системы в автоматизированном машиностроении: учебное пособие Кравцов, А. Г. Оренбург: ОГУ, 2018. — 120 с. — ISBN 978-5-7410-1969-6.	https://e.lanbook.com/book/159778 (дата обращения: 12.04.2023) Текст: электронный
2	Технология автоматизированного машиностроения. Моделирование процесса выбора баз при автоматизированном проектировании технологических процессов: учебное пособие для вузов Зубарев, Ю. М. Санкт-Петербург: Лань, 2020. — 100 с. — ISBN 978-5-8114-5368-9	https://e.lanbook.com/book/149301 (дата обращения: 12.04.2023) Текст: электронный
3	Технология автоматизированного машиностроения. Технологическая подготовка, оснастка, наладка и эксплуатация многооперационных станков с ЧПУ: учебник для вузов А. М. Александров, Ю. М. Зубарев, А. В.	https://e.lanbook.com/book/174961 (дата обращения: 12.04.2023) Текст: электронный

	Приемышев, В. Г. Юрьев Санкт-Петербург : Лань, 2021. — 264 с. — ISBN 978-5-8114-7288-8	
4	Технология автоматизированного машиностроения. Проектирование и разработка технологических процессов Ю. М. Зубарев, А. В. Приемышев, В. Г. Юрьев Санкт-Петербург : Лань, 2022. — 312 с. — ISBN 978-5-8114-9826-0	https://e.lanbook.com/book/199496 (дата обращения: 12.04.2023) Текст: электронный

- 6. Перечень современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем, которые могут использоваться при освоении дисциплины (модуля).
- 1. http://library.miit.ru/ электронно-библиотечная система Научнотехнической библиотеки МИИТ.
- 2. http://www.library.ru/ информационно-справочный портал Проект Российской государственной библиотеки.
 - 3. https://e.lanbook.com/ Электронная бибилиотечная система «Лань».
- 7. Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства, необходимого для освоения дисциплины (модуля).

Компьютеры на рабочих местах в компьютерном классе должны быть обеспечены стандартными программными продуктами Microsoft.

8. Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю).

Учебная аудитория для проведения занятий лекционного/практического типа, групповых и индивидуальных консультаций

9. Форма промежуточной аттестации:

Курсовая работа в 8 семестре. Экзамен в 8 семестре.

10. Оценочные материалы.

Оценочные материалы, применяемые при проведении промежуточной аттестации, разрабатываются в соответствии с локальным нормативным актом РУТ (МИИТ).

Авторы:

доцент, к.н. кафедры «Технология транспортного машиностроения и ремонта подвижного состава»

А.А. Кульков

Согласовано:

Заведующий кафедрой ТТМиРПС

М.Ю. Куликов

Председатель учебно-методической

комиссии С.В. Володин