### 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: 87771

Подписал: заведующий кафедрой Куликов Михаил Юрьевич

Дата: 01.06.2023

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.

<b>№</b> п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание		
1	1. Введение в автоматизацию.		
	<ul> <li>- основные термины о определения;</li> <li>- типы автоматизации;</li> <li>- перераспределение человеческого ресурса при автоматизации;</li> <li>- классификация автоматизированного оборудования;</li> <li>- преимущества и недостатки автоматизации.</li> </ul>		
2	2. Промышленные роботы.		
	- основы и эволюция промышленной робототехники;		
	- робот-манипулятор, устройство и технические характеристики, степени точности,		
	грузоподъёмность;		

№			
	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;		
	- системы управления росотами, устроиство и эволюция СУ, возможности СУ, - дельта робот, устройство и технические характеристики, степени точности, грузоподъёмность;		
	- дельта робот, устройство и технические характеристики, степени точности, грузоподъемность, - 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;		
	<ul> <li>пластинчатые конвейеры, устройство, технические характеристики;</li> <li>роликовые конвейеры, устройство, технические характеристики;</li> </ul>		
	<ul> <li>- роликовые конвейеры, устройство, технические характеристики;</li> <li>- винтовые конвейеры, устройство, технические характеристики;</li> </ul>		
	- винтовые конвейеры, устройство, технические характеристики; - подвесные конвейеры, устройство, технические характеристики;		
	- подвесные конвенеры, устроиство, технические характеристики, - сбрасыватели, прямые, угловые, устройство и технические характеристики;		
	- кантователи и поворотно-координатные столы, устройство и технические характеристики;		
	- ориентирующие устройство, устройство и технические характеристики;		
	<ul> <li>- лотки скаты, устройство и технические характеристики;</li> <li>- лотки склизы, устройство и технические характеристики;</li> </ul>		
	<ul><li>- лотки роликовые, устройство и технические характеристики;</li><li>- пневмолотки, устройство и технические характеристики.</li></ul>		
4	4. Автоматические линии.		
-	T. ABTOMOTH ICCRIC JIHIMI.		
	- основные термины и определения;		
	- основные термины и определения; - типы, устройства и основные характеристики АЛ;		
	- машинное и транспортное время АЛ; - независимые участки АЛ;		
	- независимые участки АЛ; - прямые 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.		
	от таритернотний изголитизиции.		
	- пролукция автоматизированных произволств		
	- продукция автоматизированных производств;		
	<ul><li>- пирамида продукции;</li><li>- условия автоматизации;</li></ul>		
	- условия автоматизации; - гибкость автоматизированных систем;		
	The state of the s		

<b>№</b> 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		
	TT 20 1		
1	Практическое занятие № 1		
	Выбор объекта автоматизированного производства.		
	- выбор детали;		
	- составление описания и чертежа;		
	- расчёт основных производственных характеристик;		
2	Практическое занятие № 2		
	T		
	Технологический процесс автоматизированного производства.		
	- разработка маршрутного технологического процесса;		
	- операционное нормирование;		
2	- спецификация технологического оборудования.		
3	Практическое занятие № 3		
	Водийт одновни и успонтовнотии ортомотичномой пинии		
	Расчёт основных характеристик автоматической линии.		
	<ul> <li>поточные и непоточные линии;</li> <li>расчёт производственного ритма;</li> <li>расчёт производительности АЛ;</li> <li>расчёт потребного количества технологического оборудования;</li> </ul>		
4	Практическое занятие № 4		
4	практическое занятие му 4		
	Автономные участки автоматических линий;		
	- диаграмма машинного времени АЛ;		
	- разбиение линии на автономные участки;		
	- диаграммы машинного времени автономных участков;		
	- расчёт общих характеристики АЛ;		
5	Практическое занятие № 5		
	Проектирование автоматических линий.		
	- правила проектирования АЛ;		
- условные обозначения транспортных роботов, конвейеров и станков; - принципы построения АЛ;			
			- прямые АЛ;
	- замкнутые АЛ;		
	- дискретные АЛ.		
6	Практическое занятие № 6		
	Проектирование автоматизированного склада правила проектирования автоматизированного склада;		
	- расчёт складского запаса;		
	- типы хранимых заготовок и деталей;		

<b>№</b> п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
	- автоматизированные штабельные склады;
	- автоматизированные стеллажные склады;
	- автоматизированные лотковые склады.

### 4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

<b>№</b> 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 Примерный перечень тематики 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).

<b>№</b> 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	https://e.lanbook.com/book/149301 (дата обращения: 12.04.2023) Текст : электронный

	проектировании технологических процессов:	
	учебное пособие для вузов Зубарев, Ю. М. Санкт-	
	Петербург: Лань, 2020. — 100 с. — ISBN 978-5-	
	8114-5368-9	
3	Технология автоматизированного	https://e.lanbook.com/book/174961
	машиностроения. Технологическая подготовка,	(дата обращения: 12.04.2023)
	оснастка, наладка и эксплуатация	Текст: электронный
	многооперационных станков с ЧПУ: учебник для	
	вузов А. М. Александров, Ю. М. Зубарев, А. В.	
	Приемышев, В. Г. Юрьев Санкт-Петербург: Лань,	
	2021. — 264 c. — ISBN 978-5-8114-7288-8	
4	Технология автоматизированного	https://e.lanbook.com/book/199496
	машиностроения. Проектирование и разработка	(дата обращения: 12.04.2023)
	технологических процессов Ю. М. Зубарев, А. В.	Текст: электронный
	Приемышев, В. Г. Юрьев Санкт-Петербург: Лань,	
	2022. — 312 c. — ISBN 978-5-8114-9826-0	

- 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 Научно-технической 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).

Учебные компьютеры должны быть оснащены стандартным пакетом программного обеспечения MS Windows, MS Office, а так же иметь браузер для выхода в интернет.

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