

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 бакалавриата
по направлению подготовки
15.03.06 Мехатроника и робототехника,
утвержденной первым проректором РУТ (МИИТ)
Тимониным В.С.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Детали мехатронных модулей роботов и их конструирование

Направление подготовки: 15.03.06 Мехатроника и робототехника

Направленность (профиль): Автоматизация и роботизация
технологических процессов

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)
ID подписи: 3409
Подписал: заведующий кафедрой Карпычев Владимир
Александрович
Дата: 01.06.2022

1. Общие сведения о дисциплине (модуле).

Целью изучения дисциплины является формирование предметных знаний в области современной техники и технологий, необходимых для реализации профессиональной деятельности студентов по профилю подготовки.

Задачи:

- помочь обучающемуся получить представление о сфере современных высоких технологий в области мехатроники и робототехники,
- изучения основ эргономики рабочего пространства при проектировании и конструировании мехатронных узлов и модулей,
- изучение основных деталей, узлов и модулей мехатронных устройств, принципов их функционирования и создания;
- развитие навыков командной работы;
- развитие способностей к поиску, созданию, распространению, применению новшеств для решения профессиональных задач.
- освоение навыков разработки механической и управляющей подсистемы.
- знакомство с вкладом отечественных ученых в развитие мехатроники и робототехники

2. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю).

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

ОПК-5 - Способен работать с нормативно-технической документацией, связанной с профессиональной деятельностью, с учетом стандартов, норм и правил;

ПК-1 - Способен осуществлять разработку конструкторской документации на специализированное оборудование мехатронных и робототехнических систем.

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

Знать:

- классификацию механизмов, узлов и деталей мехатронных модулей и роботов;
- основы их проектирования и стадии разработки;

- преобразователи движения: реечный, зубчатый, волновой, планетарный, червячный, винт-гайка;
- люфтовыбирающие механизмы, тормозные устройства;
- кинематическую точность механизмов, их надежность.

Уметь:

- конструировать механизмы, узлы и детали мехатронных модулей и роботов;
- производить расчеты передач на прочность;
- рассчитывать и выбрать подшипники скольжения и качения, а также различные муфты.

Владеть:

- методами конструирования новых мехатронных и робототехнических систем;
- оценивать при лабораторных и натурных испытаниях результаты аналитического конструирования.

3. Объем дисциплины (модуля).

3.1. Общая трудоемкость дисциплины (модуля).

Общая трудоемкость дисциплины (модуля) составляет 6 з.е. (216 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	
		№5	№6
Контактная работа при проведении учебных занятий (всего):	108	48	60
В том числе:			
Занятия лекционного типа	62	32	30
Занятия семинарского типа	46	16	30

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 108 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.

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
1	<p>Введение в детали мехатронных модулей, роботов и их конструирование</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - структурный и кинематический анализ механизмов; - понятие степени свободы механизмов и манипуляторов роботов; - определение степени подвижности плоского механизма; - динамика механизмов; - силы, действующие на механизм; - понятие о внутренних усилиях; - понятие о напряжениях и деформациях. метод сечений.
2	<p>Соединения</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - неразъемные соединения; - сварные соединения; - заклепочные соединения; - конструкция; - методика прочностного расчета; - разъемные соединения (резьбовые, шпоночные, шлицевые, штифтовые, профильные); - резьбовые соединения: классификация резьб, конструкция резьбовых деталей, области применения; - шпоночные и шлицевые соединения: конструкция, назначение, достоинства и недостатки. методика расчета на прочность.
3	<p>Передачи</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - механические передачи; - назначение и классификация передач; - фрикционные и ременные передачи: назначение и классификация, области применения; - расчет на прочность фрикционных передач. теория гибкой нити; - расчет ременных передач. конструкция шкивов; - зубчатые передачи: классификация зубчатых передач, виды повреждений, критерии работоспособности и расчета зубчатых передач. силы, возникающие в зацеплении; - расчет на прочность; - конструкция, достоинства и недостатки планетарных передач. кинематика планетарных зубчатых передач.
4	<p>Силовые приводы и исполнительные механизмы роботов</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p>

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
	<ul style="list-style-type: none"> - приводы механических рук роботов; - конструкция промышленных роботов; - расчет на прочность механических схватов роботов; - конечно-элементный анализ в инженерной практике.
5	<p>Основы конструирования технических объектов и мехатронных модулей</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - цель, задачи и методы конструирования основные этапы конструирования; - разработка концепции технического объекта методы конструирования; - трудности конструирования; - системный подход при конструировании мехатронных модулей; - синергетическая интеграция при конструировании; - этапы конструирования основы методики конструирования мехатронных модулей; - техническое задание; - анализ взаимосвязей мехатронного модуля с внешним окружением разработка технических требований предварительное конструирование основных частей мехатронного модуля; - разработка вариантов эскизной компоновки мехатронного модуля; - конструирование с использованием систем автоматизированного проектирования; - типы и стадии разработки конструкторской документации.
6	<p>Валы, оси и их опоры</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - назначение валов и осей; - классификация валов; - причины поломок валов и критерии их расчета; - расчет валов на прочность; - назначение и классификация опор; - подшипники скольжения: конструкция, методы расчета, применяемые материалы; - подшипники качения; - методика выбора подшипников качения.
7	<p>Упругие элементы</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - назначение и классификация упругих элементов; - характеристика упругого элемента; - конструирование и расчет витой цилиндрической пружины растяжения и сжатия; - тарельчатые пружины, плоские пружины; - рессоры и амортизаторы.
8	<p>Муфты механических приводов</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - классификация муфт; - конструкция и расчет; - выбор муфт.
9	<p>Корпусные детали</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - конструирование литых корпусов с учетом необходимости смазывания деталей; - основные положения теории допусков и посадок; - выбор типа смазки.
10	<p>Надежность мехатронных модулей</p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - основные понятия надежности характеристики надежности; - безотказность; - надежность в период нормальной эксплуатации; - надежность в период постепенных отказов надежность сложных систем.

4.2. Занятия семинарского типа.

Практические занятия

№ п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
1	Разбор и анализ механизмов по чертежам В результате выполнения практического задания был произведен разбор и анализ механизмов по чертежам: <ul style="list-style-type: none">- от механики к мехатронике;- мехатронные устройства;- классификация мехатронных модулей;- модули движения;- мехатронные модули движения;- состав мехатронного модуля движения;- интеллектуальные мехатронные модули;- примеры интеллектуальных мехатронных модулей.
2	Структура мехатронных модулей В результате выполнения практического задания была рассмотрена <ul style="list-style-type: none">- компоненты мехатронных модулей;- структура механизмов мехатронных модулей;- структурный анализ механизмов мехатронных модулей;- структурный синтез механизмов мехатронных модулей;- модели мехатронных модулей;- критерии интеграции мехатронных модулей.
3	Зубчатые передачи как преобразователи движения В результате выполнения практического задания были получены: <ul style="list-style-type: none">- навыки работы в системе автоматизированного проектирования при создании чертежей мехатронных элементов и модулей;- создания чертежей мехатронных элементов;- проставления необходимых размеров;- заполнения основных надписей.
4	Расчет преобразователей движения В результате выполнения практического задания были рассмотрены: <ul style="list-style-type: none">- общие сведения;- ременные передачи;- цилиндрические зубчатые передачи;- конические зубчатые передачи;- червячные передачи;- планетарные зубчатые передачи;- Волновые зубчатые передачи.
5	Выбор подшипников и опор В результате выполнения практического задания были рассмотрены: <ul style="list-style-type: none">- определение механизма;- основные параметры подшипников;- основные типы подшипников;- сферы применения;- подшипники качения ? определение ? устройство ? классификация ? достоинства ? недостатки;- подшипники скольжения ? определение ? устройство ? классификация ? достоинства ? недостатки.
6	Расчет направляющих линейного перемещения В результате выполнения практического задания были рассмотрены: <ul style="list-style-type: none">- общие сведения;

№ п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
	<ul style="list-style-type: none"> - методика расчета валов, шпилек, направляющих; - построение эпюр изгибающих и крутящих моментов в сечениях направляющих; - проверка на усталостную прочность.
7	<p>Шаговые двигатели мехатронных устройств и управление ими</p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> - устройство шаговых двигателей, их особенности, характеристики, режимы работы, специфику применения в мехатронных модулях и системах; - подключение шаговых двигателей к управляющему микроконтроллеру, разрабатывать программы управления.
8	<p>Серводвигатели мехатронных устройств и управление ими</p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> - устройство серводвигателя и систему управления им; - принципы работы и виды сервоприводов; - отличительные особенности сервопривода; - устройство сервоприводов постоянного тока; - принцип работы; - сервопривод переменного тока; - режимы управления.
9	<p>Разработка алгоритма управления мехатронной системой с реакцией на данные датчиков</p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> - основные понятия; - проблемы позиционирования; - кинематическая точность преобразователей (цилиндрическая зубчатая передача, коническая зубчатая передача, червячная передача, волновая зубчатая передача); - кинематическая погрешность и мертвый ход многоступенчатых преобразователей движения.
10	<p>Сборка модуля линейного перемещения с обратной связью</p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> - основные понятия надежности; - требования ГОСТ, чтение сборочных чертежей; - сборка ММ; - характеристики надежности; - безотказность; - надежность в период нормальной эксплуатации; - надежность в период постепенных отказов; - надежность сложных систем.

4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

№ п/п	Вид самостоятельной работы
1	Изучение дополнительной литературы.
2	Подготовка к практическим занятиям.
3	Выполнение курсового проекта.
4	Подготовка к промежуточной аттестации.
5	Подготовка к текущему контролю.

4.4. Примерный перечень тем курсовых проектов

- разработка привода исполнительного механизма (по вариантам).

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

№ п/п	Библиографическое описание	Место доступа
1	Детали мехатронных модулей роботов и их конструирование Г. Б. Ургапова, Е. А. Чеканина, Н. Т. Учебное пособие Москва : РТУ МИРЭА , 2011. – 40 с.	URL: https://e.lanbook.com/book/218759 (дата обращения: 06.05.2022) Текст : электронный
2	Детали машин и основы конструирования Чернилевский, Д. В. Учебник Москва : Машиностроение , 2022. – 672 с.	URL: https://e.lanbook.com/book/218759 (дата обращения: 06.05.2022) Текст : электронный
3	Детали машин и основы конструирования А. Г. Мудров, А. А. Мудрова. Учебное пособие Вологда : Инфра-Инженерия , 2021. – 236 с.	URL: https://e.lanbook.com/book/218759 (дата обращения: 06.05.2022) Текст : электронный
4	Детали машин: расчет и конструирование П. Н. Плотников, Т. А. Недошивина. Учебное пособие Екатеринбург : УрФУ , 2016. – 236 с.	URL: https://e.lanbook.com/book/218759 (дата обращения: 06.05.2022) Текст : электронный
5	Введение в теорию механизмов и машин В. Ю. Лавров Учебное пособие Санкт-Петербург : БГТУ "Военмех" им. Д.Ф. Устинова , 2016. – 143 с.	URL: https://e.lanbook.com/book/218759 (дата обращения: 06.05.2022) Текст : электронный

6. Перечень современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем, которые могут использоваться при освоении дисциплины (модуля).

- официальный сайт РУТ (МИИТ) (<https://www.miit.ru/>);
- научно-техническая библиотека РУТ (МИИТ) (<http://library.miit.ru/>);
- образовательная платформа «Юрайт» (<https://urait.ru/>);
- общие информационные, справочные и поисковые системы «Консультант Плюс», «Гарант»;
- электронно-библиотечная система издательства «Лань» (<http://e.lanbook.com/>);
- электронно-библиотечная система ibooks.ru (<http://ibooks.ru/>).

7. Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства, необходимого для освоения дисциплины (модуля).

- 1) Microsoft Internet Explorer (или другой браузер);
- 2) Операционная система Microsoft Windows;
- 3) Microsoft Office;
- 4) Система автоматизированного проектирования Компас 3D

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

Учебные аудитории для проведения учебных занятий, оснащенные компьютерной техникой, наборами демонстрационного оборудования и лабораторными установками.

9. Форма промежуточной аттестации:

Зачет в 5 семестре.

Курсовой проект в 6 семестре.

Экзамен в 6 семестре.

10. Оценочные материалы.

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

Авторы:

доцент, доцент, к.н. кафедры
«Машиноведение, проектирование,
стандартизация и сертификация»

А.Н. Клименков

Согласовано:

Заведующий кафедрой НТТС

А.Н. Неклюдов

Заведующий кафедрой МПСиС

В.А. Карпычев

Председатель учебно-методической
комиссии

С.В. Володин