Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Максимов Алексей Борисович
Должность: директор департамента по образовательной политике
Дата подписания: 01.09.2023 12:26:52
Уникальный программный ключ:
8db180d1a3f02ac9e60521a5672742735c18b1d6

МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

«МОСКОВСКИЙ ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»

УТВЕРЖДЕНО
Декан факультета
Информационных технологий
_____ / Демидов Д.Г. /
«27» апреля 2022 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

«Прикладные задачи мобильной робототехники»

Направление подготовки
09.03.01 «Информатика и вычислительная техника»

Образовательная программа (профиль подготовки)
«Киберфизические системы»

Квалификация (степень) выпускника
Бакалавр

Форма обучения
Очная

Москва 2022 г.

Программа дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники» составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО и учебным планом по направлению **09.03.01 «Информатика и вычислительная техника»** профилю подготовки **«Киберфизические системы».**

Программу составил:
к.ф.-м.н. _____ /Т.Т. Идиатуллов/

Программа дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники» по направлению **09.03.01 «Информатика и вычислительная техника» Профиль «Киберфизические системы»** утверждена на заседании кафедры «СМАРТ-технологии» «26» апреля 2022 г. протокол № 8

И.О. Зав. кафедрой _____ /Я.В. Береснева/

1. Цели освоения дисциплины.

К **основным целям** освоения дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники» следует отнести:

- овладение студентами принципов и методов настройки и программирования промышленных, сервисных и мобильных роботов;
- изучение принципов интеграции роботов в производственные системы предприятий
- подготовка студентов к деятельности в соответствии с квалификационной характеристикой бакалавра по направлению.

К **основным задачам** освоения дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники» следует отнести:

- формирование у студентов базовых знаний и умений по автоматике, представление о современном автоматизированном производстве;
- обучение студентов элементам организации автоматического построения производства с использованием роботов;
- обучение студентов методам управления технологическими процессами роботизированного производства;
- формирование навыков и умений, необходимых для поиска оптимальных решений и наилучших способов реализации обоснованного выбора оборудования, средств механизации, автоматизации и робототехнике в профессиональной деятельности;
- формирование у студентов представления о роли робототехнике в научно-техническом прогрессе и его влиянии на социально-экономическое развитие страны

2. Место дисциплины в структуре ООП бакалавриата.

Дисциплина «Прикладные задачи мобильной робототехники» относится к числу профессиональных учебных дисциплин по выбору базового цикла (Б1) основной образовательной программы бакалавриата.
«Прикладные задачи мобильной робототехники» взаимосвязана логически и содержательно-методически со следующими дисциплинами и практиками ООП:

- Информационные технологии
- Программирование и основы алгоритмизации;
- Экономика и организация производства.

3. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю), соотнесенные с планируемыми результатами освоения образовательной программы.

В результате освоения дисциплины (модуля) у обучающихся формируются следующие компетенции и должны быть достигнуты следующие результаты обучения как этап формирования соответствующих компетенций:

Код компетенции	В результате освоения образовательной программы обучающийся должен обладать	Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине
ОПК-8	Способен разрабатывать алгоритмы и программы, пригодные для практического применения	**Знать** основные принципы и методы разработки алгоритмов, как строится алгоритм, понимать используемый язык программирования. **Уметь** понимать написанные алгоритмы в разных видах: в блок-схемах, в программном коде, текстовым видом. **Владеть** навыком написания кода, методами, необходимыми для разработки алгоритмов и программ, пригодных для практического применения.
ОПК-9	Способен осваивать методики использования программных средств для решения практических задач	**Знать** о методиках использования программных средств для решения практических задач. **Уметь** на практике применять освоенные методики использования программных средств для решения практических задач**.** **Владеть** навыками освоения различных методик, с помощью которых можно использовать программные средства.
ПК-5	Способность сопрягать аппаратные и программные средства в составе информационных и автоматизированных систем и программно-аппаратных комплексов	**Знать** о методах сопряжения аппаратных и программных средств в составе информационных и автоматизированных систем, знать построение программно-аппаратных комплексов. **Уметь** сопрягать аппаратные и программные средства в составе информационных и автоматизированных систем и программно-аппаратных комплексов. **Владеть** навыками сопряжения и разработки программных средств в информационных и автоматизированных системах и программно-аппаратных комплексах.

4. Структура и содержание дисциплины.

Общая трудоемкость дисциплины составляет **3** зачетные единицы, т.е. **108** академических часов (из них 72 часа – самостоятельная работа студентов).

Разделы дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники» изучаются во втором семестре первого курса.

Во втором семестре –36 часов, 72 часа – самостоятельная работы студента. Форма

контроля – зачет.

Структура и содержание дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники» по срокам и видам работы отражены в приложении 1.

Содержание разделов дисциплины

1. Основы автоматизации производства с использованием роботов.
2. Пути повышения производительности и эффективности производства
3. Техническая подготовка роботизированного производства
4. Организация технологических процессов роботизированного производства
5. Мобильные роботы и роботизированные технологические комплексы
6. Автоматизация базовых операций
7. Контроль движения и операций
8. Программное и удаленное управление роботом
9 Гибкие производственная роботизированная ячейка

5. Образовательные технологии.

Методика преподавания дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники» и реализация компетентностного подхода в изложении и восприятии материала предусматривает использование следующих активных и интерактивных форм проведения групповых, индивидуальных, аудиторных занятий в сочетании с внеаудиторной работой с целью формирования и развития профессиональных навыков обучающихся:

– подготовка, представление и обсуждение презентаций на занятиях;

– организация и проведение текущего контроля знаний студентов в форме устного опроса;

– проведение интерактивных занятий с использованием системы симуляции роботизированного производства;

– использование интерактивных форм текущего контроля в форме аудиторного компьютерного тестирования.

Удельный вес занятий, проводимых в интерактивных формах, определен главной целью образовательной программы, особенностью контингента обучающихся и содержанием дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники» и в целом по дисциплине составляет 100% аудиторных занятий.

6. Оценочные средства для текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины и учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студентов.

В процессе обучения используются следующие оценочные формы самостоятельной работы студентов, оценочные средства текущего контроля успеваемости и промежуточных аттестаций:

- в процессе обучения предусмотрены доклады студентов;
- индивидуальный опрос;
- проведение интерактивных занятий по процедуре подготовки к компьютерному тестированию.

Оценочные средства текущего контроля успеваемости включают контрольные вопросы и задания в форме компьютерного тестирования для контроля освоения обучающимися разделов дисциплины.

Образцы тестовых заданий, тем докладов, контрольных вопросов для проведения текущего контроля, приведены в приложении.

6.1. Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине (модулю).

6.1.1. Перечень компетенций с указанием этапов их формирования в процессе освоения образовательной программы.

В результате освоения дисциплины (модуля) формируются следующие компетенции:

Код компетенции	**В результате освоения образовательной программы обучающийся должен обладать**
ОПК-2	способностью выявлять естественнонаучную сущность проблем, возникающих в ходе профессиональной деятельности, привлекать для их решения соответствующий физико-математический аппарат

В процессе освоения образовательной программы данные компетенции, в том числе их отдельные компоненты, формируются поэтапно в ходе освоения обучающимися дисциплин (модулей), практик в соответствии с учебным планом и календарным графиком учебного процесса.

6.1.2. Описание показателей и критериев оценивания компетенций, формируемых по итогам освоения дисциплины (модуля), описание шкал оценивания

Показателем оценивания компетенций на различных этапах их формирования является достижение обучающимися планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю).

ОПК-9 Способен осваивать методики использования программных средств для решения практических задач				
Показатель	**Критерии оценивания**			
	2	**3**	**4**	**5**
Знать о методиках использования программных средств для решения практических задач.				

Уметь на практике применять освоенные методики использования программных средств для решения практических задач.				
Владеть навыками освоения различных методик, с помощью которых можно использовать программные средства.				
ОПК-8 Способен разрабатывать алгоритмы и программы, пригодные для практического применения				
Знать основные принципы и методы разработки алгоритмов, как строится алгоритм, понимать используемый язык программирования.				
Уметь на практике применять освоенные методики использования программных средств для решения практических задач.				
Владеть навыками освоения различных методик, с помощью которых можно использовать программные средства.				
ПК-5 Способность сопрягать аппаратные и программные средства в составе информационных и автоматизированных систем и программно-аппаратных комплексов				

Знать о методах сопряжения аппаратных и программных средств в составе информационных и автоматизированных систем, знать построение программно-аппаратных комплексов.				
Уметь сопрягать аппаратные и программные средства в составе информационных и автоматизированных систем и программно-аппаратных комплексов.				
Владеть навыками сопряжения и разработки программных средств в информационных и автоматизированных системах и программно-аппаратных комплексах.				

Шкалы оценивания результатов промежуточной аттестации и их описание:

Форма промежуточной аттестации: зачет.

Промежуточная аттестация обучающихся в форме зачёта проводится по результатам выполнения всех видов учебной работы, предусмотренных учебным планом по данной дисциплине (модулю), при этом учитываются результаты текущего контроля успеваемости в течение семестра. Оценка степени достижения обучающимися планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю) проводится преподавателем, ведущим занятия по дисциплине (модулю) методом экспертной оценки. По итогам промежуточной аттестации по дисциплине (модулю) выставляется оценка «зачтено» или «не зачтено».

К промежуточной аттестации допускаются только студенты, выполнившие все виды учебной работы, предусмотренные рабочей программой по дисциплине «Системы автоматического проектирования на производстве» (выполнили лабораторные работы, прошли промежуточный контроль в виде компьютерного тестирования).

Шкала оценивания	Описание
Зачтено	Выполнены все виды учебной работы, предусмотренные учебным планом. Студент демонстрирует соответствие знаний, умений, навыков приведенным в таблицах показателям, оперирует приобретенными знаниями, умениями, навыками, применяет их в ситуациях повышенной сложности. При этом могут быть допущены незначительные ошибки, неточности, затруднения при аналитических операциях, переносе знаний и умений на новые, нестандартные ситуации.
Не зачтено	Не выполнен один или более видов учебной работы, предусмотренных учебным планом. Студент демонстрирует неполное соответствие знаний, умений, навыков приведенным в таблицах показателям, допускаются значительные ошибки, проявляется отсутствие знаний, умений, навыков по ряду показателей, студент испытывает значительные затруднения при оперировании знаниями и умениями при их переносе на новые ситуации.

Фонды оценочных средств представлены в приложении 2 к рабочей программе.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины.

а) основная литература:

1. Информационная поддержка жизненного цикла изделий машиностроения: принципы, системы и технологии CALS/ИПИ: учеб. пособие для вузов. / Ковшов А.Н., Назаров Ю.Ф., Ибрагимов И.М., А.Д. Никифоров. - М.: Издательский центр «Академия», 2007. – 304 с.

б) Дополнительная литература

1. Скворцов А.В., Схиртладзе А.Г., Чмырь Д.А. Прикладные задачи мобильной робототехники: учебник – М.: Издательский центр «Академия», 2013. – 319 с.

в) программное обеспечение и интернет-ресурсы:

Программное обеспечение не предусмотрено.

Интернет-ресурсы включают учебно-методические материалы в электронном виде, представленные на сайте http://lib.mami.ru/ebooks/ в разделе «Библиотека»

Полезные учебно-методические и информационные материалы представлены на сайтах:
http://exponenta.ru,
http://www.rsl.ru/
http://www.gpntb.ru/
http://www.edu.ru
Официальный сайт компании PTC (Parametric Technology Corporation) http://www.ptc.ru.com/

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины.

Компьютерные классы кафедры Вычислительного цента: ауд. Н-505 – Н-591.

Лаборатория мобильной робототехники Н-302

Оборудование и аппаратура:

- проектор с компьютером и подборкой материалов для лекций и практических занятий.

9. Методические рекомендации для самостоятельной работы студентов

Самостоятельная работа является одним из видов учебных занятий. Цель самостоятельной работы – практическое усвоение студентами вопросов автоматизации управления жизненным циклом изделия, рассматриваемых в процессе изучения дисциплины.

Аудиторная самостоятельная работа по дисциплине выполняется на учебных занятиях под непосредственным руководством преподавателя и по его заданию.

Внеаудиторная самостоятельная работа выполняется студентом по заданию преподавателя, но без его непосредственного участия.

Задачи самостоятельной работы студента:

- развитие навыков самостоятельной учебной работы;
- освоение содержания дисциплины;
- углубление содержания и осознание основных понятий дисциплины;
- использование материала, собранного и полученного в ходе самостоятельных занятий для эффективной подготовки к зачету.

Виды внеаудиторной самостоятельной работы:

- самостоятельное изучение отдельных тем дисциплины;
- подготовка к лекционным занятиям;
- подготовка к семинарам и практическим занятиям;
- выполнение домашних заданий по закреплению тем;
- составление и оформление докладов по отдельным темам программы.

Для выполнения любого вида самостоятельной работы необходимо пройти следующие этапы:

- определение цели самостоятельной работы;
- конкретизация познавательной задачи;
- самооценка готовности к самостоятельной работе;
- выбор адекватного способа действия, ведущего к решению задачи;
- планирование работы (самостоятельной или с помощью преподавателя) над заданием;
- осуществление в процессе выполнения самостоятельной работы самоконтроля (промежуточного и конечного) результатов работы и корректировка выполнения работы;
- рефлексия;
- презентация работы.

Вопросы, выносимые на самостоятельную работу (ОПК-2)

- Планирование траектории роботизированной системы.
- Разработка останастки роботизированной системы
- Навесное оборудование роботизированной системы
- Процедуры сварки и резки металлов с использованием роботов

10. Методические рекомендации для преподавателя

Основное внимание при изучении дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники» следует уделять изучению основных положений и понятий, основанных на использовании информационного моделирования этапов жизненного цикла изделия.

Для активизации учебного процесса при изучении дисциплины эффективно применение презентаций по различным темам лекций.

Для проведения занятий по дисциплине используются средства обучения:

- учебники, текст лекций, информационные ресурсы Интернета;
- справочные материалы и нормативно-техническая документация.

Приложение 1

Структура и содержание дисциплины «Прикладные задачи мобильной робототехники»
по направлению 09.03.01 «Информатика и вычислительная техника» и
профилю подготовки «Киберфизические системы»

№№ n/n	Раздел	Семестр	Неделя семестра	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов, и трудоемкость в часах					Виды самостоятельной работы студентов				Формы аттестации	
				Л	П/С	Лаб	СРС	КСР	ПР	ДС	УО	Т	Э	З
1	Основы автоматизации производства с использованием роботов	2				**4**	**4**			+				
2	Пути повышения производительности и эффективности производства	**2**				**4**	**4**							
3	Техническая подготовка роботизированного производства	**2**				**4**	**4**			+				
4	Организация технологических процессов роботизированного производства	**2**				**4**	**4**							
5	Мобильные роботы и роботизированные технологические комплексы	**2**				**4**	**4**		+					
6	Автоматизация базовых операций	**2**				**4**	**4**							
7	Контроль движения и операций	**2**				**4**	**4**		+					
8	Программное и удаленное управление роботом	**2**				**4**	**4**							
9	Гибкие производственная роботизированная ячейка	**2**				**4**	**4**		+					
	Всего часов по дисциплине в семестре	**2**				**36**	**36**						**З**	
	Всего часов по дисциплине					**36**	**36**						**З**	

Приложение 1
к рабочей программе

МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«МОСКОВСКИЙ ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»
(МОСКОВСКИЙ ПОЛИТЕХ)

Направление подготовки: 09.03.01 «Информатика и вычислительная техника»
ОП (профиль): «Киберфизические системы»
Форма обучения: очная
Вид профессиональной деятельности:
общепрофессиональная

Кафедра «СМАРТ-технологии»

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Прикладные задачи мобильной робототехники

Состав:
1. Паспорт фонда оценочных средств
2. Описание оценочных средств:
перечень вопросов для экзамена
примерный перечень тем докладов
образцы вопросов из фонда тестовых заданий

Москва, 2022

Таблица 1

ПОКАЗАТЕЛЬ УРОВНЯ СФОРМИРОВАННОСТИ КОМПЕТЕНЦИЙ

ПРИКЛАДНЫЕ ЗАДАЧИ МОБИЛЬНОЙ РОБОТОТЕХНИКИ					
ФГОС ВО **09.03.01 «Информатика и вычислительная техника»**					
В процессе освоения данной дисциплины студент формирует и демонстрирует следующие **профессиональные компетенции**:					
КОМПЕТЕНЦИИ		**Перечень компонентов**	**Технология формирования компетенций**	**Форма оценочного средства****	**Степени уровней освоения компетенций**
ИНДЕКС	**ФОРМУЛИРОВКА**				
ОПК-8	Способен разрабатывать алгоритмы и программы, пригодные для практического применения	**Знать** основные принципы и методы разработки алгоритмов, как строится алгоритм, понимать используемый язык программирования. **Уметь** понимать написанные алгоритмы в разных видах: в блок-схемах, в программном коде, текстовым видом. **Владеть** навыком написания кода, методами, необходимыми для разработки алгоритмов и программ, пригодных для практического применения.	лекция, самостоятельная работа, семинары и практические занятия	ДС, Т, УО, Пр	**Базовый уровень:** воспроизводство полученных знаний в ходе текущего контроля; умение решать типовые задачи, принимать профессиональные и управленческие решения по известным алгоритмам, правилам и методикам **Повышенный уровень:** практическое применение полученных знаний в процессе изучения дисциплины; готовность решать практические задачи повышенной сложности, нетиповые задачи, принимать профессиональные и управленческие решения в условиях неполной определенности, при недостаточном документальном, нормативном и методическом обеспечении
ОПК-9	Способен осваивать методики использования	**Знать** о методиках использования программных средств для решения практических задач.			

	программных средств для решения практических задач	**Уметь** на практике применять освоенные методики использования программных средств для решения практических задач**.** **Владеть** навыками освоения различных методик, с помощью которых можно использовать программные средства.			
ПК-5	Способность сопрягать аппаратные и программные средства в составе информационных и автоматизированных систем и программно-аппаратных комплексов	**Знать** о методах сопряжения аппаратных и программных средств в составе информационных и автоматизированных систем, знать построение программно-аппаратных комплексов. **Уметь** сопрягать аппаратные и программные средства в составе информационных и автоматизированных систем и программно-аппаратных комплексов. **Владеть** навыками сопряжения и разработки программных средств в информационных и автоматизированных системах и программно-аппаратных комплексах.			

**- Сокращения форм оценочных средств см. в приложении 2 к РП.

Перечень оценочных средств по дисциплине

Прикладные задачи мобильной робототехники

№ ОС	Наименование оценочного средства	Краткая характеристика оценочного средства	Представление оценочного средства в ФОС
1	Доклад, сообщение (ДС)	Продукт самостоятельной работы студента, представляющий собой публичное выступление по представлению полученных результатов решения определенной учебно-практической, учебно-исследовательской или научной темы	Темы докладов, сообщений
2	Устный опрос/ собеседование, (УО)	Средство контроля, организованное как специальная беседа педагогического работника с обучающимся на темы, связанные с изучаемой дисциплиной, и рассчитанное на выяснение объема знаний обучающегося по определенному разделу, теме, проблеме и т.п.	Вопросы по темам/разделам дисциплины
3	Тест (Т)	Система стандартизированных заданий, позволяющая автоматизировать процедуру измерения уровня знаний и умений обучающегося.	Фонд тестовых заданий
4	Презентация (ПР)	Представление студентом наработанной информации по заданной тематике в виде набора слайдов и спецэффектов, подготовленных в выбранной программе	Темы презентаций

Перечень контрольных вопросов

Что понимается под качеством и производительность производственного процесса?

Назовите элементы производственного процесса.

Укажите типы и виды производства.

Что понимают под автоматизацией и роботизацией производственных процессов? В чем отличие роботизации от автоматизации и механизации?

Какими показателями оценивается уровень автоматизации?

Чем отличается автоматический производственный процесс от автоматизированного?

Какие преимущества дает автоматизация производства?

Как влияют конструкторские мероприятия на возможность повышения производительности труда?

Приведите количественные показатели технологичности конструкции, позволяющие определить коэффициенты стандартизации и унификации изделия.

Как влияют меры организационного характера на повышение производительности труда?

Перечислите основные направления сокращения вспомогательного времени на операцию

Перечислите основные направления сокращения времени на обслуживание.

Объясните понятие «цикловая производительность автомата».

Объясните понятие «технологическая производительность автомата».

Объясните понятие «фактическая производительность автомата».

Назовите основные задачи технической подготовки производства.

Перечислите основные этапы конструкторской подготовки производства и раскройте их содержание.

Какая исходная информация необходима для проведения конструкторской подготовки производства?

Раскройте содержание этапа технического проектирования нового изделия.

Что представляет собой рабочий проект как этап конструкторской подготовки производства?

Назовите пути ускорения конструкторской подготовки производства.

Как влияет САПР на сроки разработки новой конструкции изделия?

Перечислите основные этапы технологической подготовки производства и раскройте их содержание.

Назовите основную документацию, разрабатываемую в ходе технологической подготовки производства.

Какие этапы технологической подготовки производства являются на ваш взгляд, наиболее трудоемкими?

Какими факторами обусловлена специфика разработки технологических процессов роботизированного производства?

Каковы достоинства стандартизации и унификации изделий, оборудования, технологических процессов?

Каковы подходы к проектированию мобильных роботизированных систем (МРТК)?

Что является основой типизации мобильных роботизированных систем и где применяют типовые МРТК??

Назовите основные направления, которые используются при типизации МРТК.

Перечислите критерии оценки технологичности МРТК. Для чего проводится отработка конструкций на технологичность?

Что такое модульная технология?

Что такое «полуавтомат», «автомат», «автоматическая линия», «автоматический цех»?

Как выглядит типовая планировочная схема автоматической линии?

Как выбираются технологический методы и маршруты обработки для автоматических линий?

Как работает роторная автоматическая линия?

Для каких целей применяются мобильные роботы в современном производстве?

По каким признакам классифицируются промышленные роботы?

Из каких составных частей состоят мобильные роботы и каково их назначение?

Какие основные технические параметры характеризуют промышленный робот?

Что представляет собой манипуляционная система робота?

Каковы основные направления автоматизации контроля?

Какие погрешности возникают при контроле?

Чем отличаются друг от друга пассивный и активный контроль?

Как построены автоматы пассивного и активного контроля?

Как осуществляется автоматический контроль линейных размеров детали?

Чем обеспечивается автоматический контроль формы деталей?

Как построены системы автоматического контроля?

Что такое автоматическая сигнализация и автоматическая защита?

Что такое гибкая производственная система (ГПС) и в каких случаях целесообразно ее создание?

Какие перспективы применения ГПС в производстве?

Какими показателями характеризуется ГПС?

Какие подсистемы включает в себя система обеспечения функционирования ГПС и каково их назначение?

От каких факторов зависит техническая, организационная и экономическая эффективность ГПС?

1. Какова роль складов в современном производстве?
2. Какие виды складов существуют и чем они характеризуются?

3. Как осуществляется связь складов с производственными участками и промышленным транспортом?

Каковы основные тенденции развития складов?

Какое оборудование существует на автоматических складах?

Как построены транспортно-накопительные системы ГПС?

Какие системы конвейеров применяются для перемещения и накопления заготовок?

Для каких целей используются автоматические самоходные транспортные тележки (мобильные роботы)?

Что называют управлением?

Что называют системой управления?

Что понимают под процессом управления?

Что такое технология управления?

Дать понятие системе.

Что представляет собой АСУ?

Основные тенденции развития ИТ управления.

Назовите характерные отличительные особенности АТП как объекта управления.

Назовите критерии качества информации.

Что понимают под информационными ресурсами?

Что понимают под диагностическим анализом?

Назовите основные этапы процесса изучения и анализа существующей системы управления.

Функции системы управления распределенной базы данных.

Особенности построения современных информационных систем.

Назначение и структура комплекса технических средств системы управления мобильного робота.

Структура программно-математического обеспечения системы управления мобильного робота, её функции и принципы разработки.

Операционные системы и их характеристика.

Методы решения задач оптимизации в мобильной робототехнике.

Обеспечение информационной безопасности.

Приведите пример схемы оперативного планирования перевозок.

Что следует отнести к входящим информационным потокам системы транспортировки?

Что следует отнести к исходящим информационным потокам системы транспортировки?

Назовите виды информационных потоков.

Построение аппаратного и компьютерного обеспечения

Назовите положения принципа модульности.

Назовите правила при определении области применения и структурирования процессов.

Назовите стадии создания мобильного робота.

Назовите цели эффективной работы организации.

Назовите рекомендации по капиталовложениям в роботизированную технологию.

Назовите общие рекомендации по внедрению МРТК в организации (на предприятии).