

Пояснительная записка

Описание дисциплины/модуля:	
<p>Рабочая учебная программа «Мобильная робототехника» составлена в соответствии с требованиями Государственного Общеобязательного стандарта Технического и профессионального образования, утвержденного и образовательной программы, утвержденной Постановлением Правительства РК от 31 октября 2018 года № 604, в соответствии с приказом МОН РК от 31.10.2018 г. №604 разработано рекомендациями социальных партнеров и в соответствии со стандартами Worldskills по специальности 01140800 Профессиональное обучение (по видам), квалификация специалиста 5AB01140501 Прикладной бакалавр профессионального обучения.</p>	
Формируемая компетенция:	
Пререквизиты	
Постреквизиты	
Необходимые средства обучения, оборудование	
<p>1. Медведев В.А. Методы нечеткой логики и нейросетевого управления в робототехнике: учебное пособие. – Воронеж, ВГТУ, 2015. – 96 с.</p> <p>2. Медведев В.А. Методы нечеткой логики в робототехнике: методические указания к лабораторным работам № 1, 2 по дисциплине “Методы нечеткой логики и нейросетевого управления в робототехнике” для студентов направления 221000.62 “Мехатроника и робототехника” (профиль “Промышленная и специальная робототехника”) очной формы обучения. – Воронеж: ВГТУ, 2013. – 30 с.</p> <p>3. Медведев В.А. Нейронные сети: методические указания к лабораторным работам № 3, 4 по дисциплине “Методы нечеткой логики и нейросетевого управления в робототехнике” для студентов направления 221000.62 “Мехатроника и робототехника” (профиль “Промышленная и специальная робототехника”) очной формы обучения. – Воронеж: ВГТУ, 2013. – 30 с</p> <p>4. MyRIO TETRIX PRIME</p> <p>5. Программное обеспечение LabVIEW</p> <p>6. НАБО Робот-конструктор Makeblock Ultimate Robot Kit</p> <p>7. Компьютер</p> <p>8. Интернет</p>	
Контактная информация преподавателя (ей):	
Қойшыбай Талғат Болатұлы	тел.: 87079050988
	e-mail: talgin-www@mail.ru

Содержание рабочей учебной программы

№	Разделы/результаты обучения	Темы / критерии оценки	Всего часов	Из них				Самостоятельная работа студента с педагогом	Самостоятельная работа студента	Тип урока
				теоретически	лабораторно-практические	индивидуальные	Производственная практика			
I	Раздел 1. Ultimate Robot Kit Результаты обучения: Применять робототехнический конструктор Ultimate Robot Kit для построения и программирования стандартные конструкции роботов		24		24					Урок закрепления знаний и формирования умений и навыков
1.		Конструкция роботов: Роботизированная рука на гусеничном ходу	2		2					Урок закрепления знаний и формирования умений и навыков
2.		Конструкция роботов: Робот-бармен	2		2					Урок закрепления знаний и формирования умений и навыков
3.		Конструкция роботов: Камера на	2		2					Урок

		шасси								закрепления знаний и формирования умений и навыков
4.		Конструкция роботов: 3D-съемка	4		4					Урок закрепления знаний и формирования умений и навыков
5.		Конструкция роботов: Балансирующий робот	2		2					Урок закрепления знаний и формирования умений и навыков
6.		Конструкция роботов: Робот-муравей	2		2					Урок закрепления знаний и формирования умений и навыков
7.		Конструкция роботов: Вращающийся танк	2		2					Урок закрепления знаний и формирования

										ания умений и навыков
8.	Раздел 2. TETRIX MAX с NI myRIO Результаты обучения: Применять робототехнический конструктор TETRIX MAX с NI myRIO для построения и программирования стандартные конструкции роботов	Робот с контроллером MyRIO для создания автономных и управляемых моделей	8		8					Урок закреплен ия знаний и формиров ания умений и навыков
	Количество часов		24		24					