

Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Тамбовский государственный технический университет»
(ФГБОУ ВО «ТГТУ»)

ПРИНЯТО

УТВЕРЖДЕНО

решением Ученого совета ФГБОУ ВО «ТГТУ»
25 сентября 2017 г. (протокол № 11)

приказом ректора ФГБОУ ВО «ТГТУ»
26 сентября 2017 г. № 730-04

ПРОГРАММА

вступительного испытания для поступающих в 2018 году в магистратуру
на направление подготовки

15.04.06 Мехатроника и робототехника

по программе магистратуры

15.04.06.01 Мехатронные системы

1. **История развития робототехники.** Предыстория робототехники. Возникновение и развитие современной робототехники. Развитие отечественной робототехники. Социально-экономическое значение робототехники.

2. **Управление средствами робототехники человеком-оператором.** Человеко-машинные системы. Классификация системы управления средствами робототехники человеком-оператором. Системы командного управления. Системы копирующего управления манипулятором. Системы управления с задающей рукояткой. Системы супервизорного и интерактивного управления. Особенности управления человеком-оператором средствами передвижения.

3. **Применение средств робототехники в промышленности.** Классификация технологических комплексов с применением роботов. Компонировки технологических комплексов с роботами. Управление технологическими комплексами. Этапы проектирования технологических комплексов. Особенности роботизации технологических комплексов в действующих производствах. Гибкие производственные системы.

4. **Применение промышленных роботов на основных технологических операциях.** Классификация технологических комплексов с роботами на основных технологических операциях. Сборочные робототехнические комплексы. Сварочные робототехнические комплексы. Робототехнические комплексы для нанесения покрытий.

5. **Применение промышленных роботов при вспомогательных операциях.** Классификация роботизированных технологических комплексов. Роботизированные технологические комплексы механообработки. Роботизированные технологические комплексы холодной штамповки. Роботизированные технологические комплексы в кузнечно-штамповочном производстве. Роботизированные технологические комплексы литья под давлением.

6. **Особенности применения средств робототехники в не машиностроительных и непромышленных отраслях.** Робототехника в не машиностроительных отраслях промышленности. Робототехника в непромышленных отраслях.

7. **Экстремальная робототехника.** Экстремальная робототехника в промышленности. Космическая робототехника. Подводные роботы. Военная робототехника. Микроробототехника.

8. **Анализ** современного состояния отечественной промышленной роботизации, перспективы развития.

9. **Социально-экономическое** значение робототехники.

10. **Анализ** наиболее распространенных классификаций промышленных роботов.

11. **Описание** элементной базы, требований к их свойствам.

12. **Роботизация** и охрана окружающей среды.

13. **Применение роботов** при техногенных катастрофах или стихийных бедствиях.

14. **Управление движениями человека.** Постановка задачи. Общая схема управления движением человека. Динамические уровни управления движением. Тактический уровень управления движением. Стратегический уровень управления движением. Интеллект и творчество.

15. **Устройство роботов.** Состав, параметры и классификация роботов по уровню вводимой информации по способу обучения и механическим признакам. Манипуляционные системы. Рабочие органы манипуляторов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы. Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники.

16. **Элементарная механика и конструирование.** Основные принципы организации движения роботов. Описание манипуляторов. Описание механической системы манипуляторов. Конфигурация руки робота и число степеней свободы манипуляторов (механической руки). Взаимное влияние степеней подвижности манипуляторов. Классификация способов управления роботами.

17. **Приводы роботов.** Классификация приводов: пневматические приводы, гидравлические приводы, электрические приводы, комбинированные приводы. Рекуперации энергии в приводах. Искусственные мышцы. Микроприводы. Приводные системы роботов-манипуляторов.

18. **Датчики исполнительных механизмов.** Датчики исполнительных механизмов и устройства связи с объектами управления. Классификация датчиков: аналоговые (по напряжению, по току), позиционные (релейного типа), срабатывающие при достижении заданной контролируемой величины, цифровые. Выбор датчика (условия эксплуатации, диапазон и требуемая точность измерения физического параметра).

19. **Техника безопасности при работе с робототехникой.** Проблемы охраны труда, техники безопасности и надежности роботосистем. Техника безопасности при работе с робототехникой. Выбор и обоснование систем защиты.

20. **Основы проектирования средств робототехники.** Постановка задачи проектирования средств робототехники. Методы проектирования средств робототехники. Работа с техническим заданием по проектированию и изготовлению робота-манипулятора.

21. **Наномехатроника: состояние, проблемы, перспективы.**

Литература для подготовки к вступительному экзамену в магистратуру

1. Подураев Ю.В. Мехатроника: основы, методы, применение: учебное пособие. – М.: Машиностроение, 2006. – 256 с.

2. Егоров О.Д., Подураев Ю.В. Расчёт и конструирование мехатронных модулей: учебное пособие. – М.: ГОУ ВПО МГТУ «Станкин», 2012. – 422 с.
3. Юревич Е.И. Основы робототехники: учебное пособие – 3-е издание. – СПб.: БХВ-Петербург, 2010. – 368 с.
4. Карнаухов Н.Ф. Электромеханические и мехатронные системы. – Ростов н/Д: Феникс, 2006. – 320 с.
5. Робототехника и гибкие автоматизированные производства. В 9-ти кн. Кн.2. Приводы робототехнических систем / Ж.П. Ахромеев, Н.Д. Дмитриева, В.М. Лохин и др. – М.: Высш.шк., 1986. – 175 с.
6. Кенио Т., Нагамори С. Двигатели постоянного тока с постоянными магнитами: Пер. с англ. - М.: Энергоатомиздат, 1989. - 184 с.
7. Бабич А.В., Баранов А.Г., Калабин И.В. и др. Промышленная робототехника: Под редакцией Шифрина Я.А. – М.: Машиностроение, 2002.
8. Гордин А.Б. Занимательная кибернетика. – М.: Радио и связь, 2007.
9. Громов СВ., Родина Н.А. Физика. учебник для учащихся общеобразовательной школы. 9 класс. – М.: Дрофа, 2008.
10. Скотт Питер. Промышленные роботы – переворот в производстве. – М.: Экономика, 2007.
11. Фу К., Гансалес Ф., Лик К. Робототехника: Перевод с англ. – М. Мир, 2010.
12. Шахинпур М. Курс робототехники: Пер. с англ. – М.: Мир, 2002.
13. Юревич Ю.Е. Основы робототехники. Учебное пособие. Санкт-Петербург: БВХ-Петербург, 2005.
14. Ильинский Н.Ф., Козаченко В.Ф. Общий курс электропривода: Учебник для вузов. - М.: Энергоатомиздат - 1992.
15. Илюхин Ю.В., Подураев Ю.В. Проектирование исполнительных систем роботов. – М.: Изд-во МПИ, 1989. - 75с.
16. Схиртладзе А. Г., Иванов В. И., Кареев В. Н. Гидравлические и пневматические системы. — Издание 2-е, дополненное. М.: ИЦ МГТУ «Станкин», «Янус-К», 2003. — 544 с.
17. Лепешкин А. В., Михайлин А. А., Шейпак А. А. Гидравлика и гидропневмопривод: Учебник, ч.2. Гидравлические машины и гидропневмопривод / Под ред. А. А. Шейпака. — М.: МГИУ, 2003. — 352 с.
18. Прянишников В.А. Электроника. Полный курс лекций. – СПб.: КоронаВек, 2014. – 416 с.
19. Новиков Ю.В., Скоробогатов П.К. Основы микропроцессорной техники: учебное пособие. – 4-е изд., испр. – М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012.- 357 с.
20. Белов А.В. Разработка устройств на микроконтроллерах AVR. – СПб.:Наука и Техника, 2014. – 528 с.
21. Белов А.В. Конструирование устройств на микроконтроллерах. – СПб.:Наука и Техника, 2005. – 256 с.
22. Фрунзе А.В. Микроконтроллеры? Это же просто! Т4. – Издательский дом «Додека-XXI», 2008. – 464 с.