

Аннотация рабочей программы дисциплины

Б1.В.ДВ.05.02 «САПР систем управления»

Цель освоения дисциплины: знать основы проектирования систем управления движением рабочих органов промышленных роботов, как совокупности информационных, микропроцессорных управляющих и исполнительных устройств, функционирующих совместно для обеспечения заданных режимов и траекторий движения; структур СУ различного типа, методов их анализа и синтеза.

Формирование компетенций в области мехатроники и робототехники.

Формируемые компетенции:

ПК-3 - Способность к анализу, расчету, проектированию, конструированию элементов ГПС на уровне технического и рабочего проектов;

ПК-3 (ИД-1) - Знает последовательность этапов проектирования и их содержание;

ПК-3(ИД-2) - Владеет методами конструирования анализа и расчета элементов ГПС;

ПК-4 - Готовность к моделированию и исследованию систем управления элементов и подсистем ГПС на основе САПР и опыта разработки конкурентоспособных изделий;

ПК-4 (ИД-1) - Знает назначение, основные ППП, характеристики MathCAD, MatLAB, AutoCad, P-CAD, Electronics Workbench, и/или их аналогов;

ПК-4 (ИД-2) - Использует ППП при конструкторских и схемотехнических расчетах.

Форма промежуточной аттестации: экзамен.