

УТВЕРЖДАЮ
 Декан факультета

_____ Страхов С.Ю.

« ____ » _____ 20__

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ ОСНОВЫ МЕХАТРОНИКИ И РОБОТОТЕХНИКИ

Направление/специальность подготовки	15.03.06 Мехатроника и робототехника
Специализация/профиль/программа подготовки	Мехатроника
Уровень высшего образования	Бакалавриат
Форма обучения	Очная
Факультет	И Информационных и управляющих систем
Выпускающая кафедра	И8 СИСТЕМЫ ПРИВОДОВ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИКА
Кафедра-разработчик рабочей программы	И8 СИСТЕМЫ ПРИВОДОВ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИКА

КУРС	СЕМЕСТР	ОБЩАЯ ТРУДОЁМКОСТЬ (ЗАЧЕТНЫХ ЕДИНИЦ)	ЧАСЫ (по наличию видов занятий)									ВИД ПРОМЕЖУТОЧНОГО КОНТРОЛЯ
			ОБЩАЯ ТРУДОЁМКОСТЬ	АУДИТОРНЫЕ ЗАНЯТИЯ				САМОСТОЯТЕЛЬНАЯ РАБОТА				
				ВСЕГО	ЛЕКЦИИ	ЛАБОРАТОРНЫЙ ПРАКТИКУМ	ПРАКТИЧЕСКИЕ ЗАНЯТИЯ	ВСЕГО	КУРСОВОЙ ПРОЕКТ	КУРСОВАЯ РАБОТА	ДРУГИЕ ВИДЫ САМОСТ. РАБОТЫ	
3	5	3	108	34	17	0	17	74	0	0	74	зач.

ЛИСТ СОГЛАСОВАНИЯ

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА СОСТАВЛЕНА В СООТВЕТСТВИИ С ТРЕБОВАНИЯМИ ФЕДЕРАЛЬНОГО
ГОСУДАРСТВЕННОГО ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО СТАНДАРТА ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ (ФГОС ВО)

15.03.06 Мехатроника и робототехника

год набора группы: 2025

Программу составили:

Кафедра И8 СИСТЕМЫ ПРИВОДОВ, МЕХАТРОНИКА И
РОБОТОТЕХНИКА

Комаров Кирилл Аркадьевич, старший преподаватель

Кафедра И8 СИСТЕМЫ ПРИВОДОВ, МЕХАТРОНИКА И
РОБОТОТЕХНИКА

Коротков Евгений Борисович, к.т.н., доцент, доцент

Программа рассмотрена

на заседании кафедры-разработчика

рабочей программы **И8 СИСТЕМЫ ПРИВОДОВ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИКА**

Заведующий кафедрой Стажков С.М., д.т.н., проф.

Программа рассмотрена

на заседании выпускающей кафедры

И8 СИСТЕМЫ ПРИВОДОВ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИКА

Заведующий кафедрой Стажков С.М., д.т.н., проф.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ ОСНОВЫ МЕХАТРОНИКИ И РОБОТОТЕХНИКИ

Разделы рабочей программы

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ
2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВО
3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ
4. ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ
5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ
6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Приложения к рабочей программе дисциплины

- Приложение 1. Аннотация рабочей программы
- Приложение 2. Технологии и формы обучения
- Приложение 3. Фонды оценочных средств

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целью освоения дисциплины является формирование следующих компетенций:

ОПК-1 — Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности

Формированию компетенций служит достижение следующих результатов образования:

ОПК-1

знания:

на уровне воспроизведения и понимания знать –

- историю развития мехатроники и робототехники, базовые определения и терминологию ;
- принципы построения систем мехатроники и робототехники,
- иметь представление о моделях и методах управления мехатронными и робототехническими

системами;

умения:

теоретически и практически уметь провести качественный анализ и определить основные компоненты мехатронных и робототехнических систем;

навыки:

иметь навыки использования различных моделей мехатронных и робототехнических систем.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВО

Дисциплина **ОСНОВЫ МЕХАТРОНИКИ И РОБОТОТЕХНИКИ** является дисциплиной **обязательной части блока 1** программы подготовки по направлению *15.03.06 Мехатроника и робототехника*.

Содержание дисциплины является логическим продолжением дисциплин: **ЭЛЕКТРОТЕХНИКА И ЭЛЕКТРОНИКА, ВЫСШАЯ МАТЕМАТИКА, ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА, МЕТРОЛОГИЯ И ОСНОВЫ ВЗАИМОЗАМЕНЯЕМОСТИ, ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ И ПРОГРАММИРОВАНИЕ, ФИЗИКА, ВВЕДЕНИЕ В СПЕЦИАЛЬНОСТЬ.**

Содержание дисциплины является основой для освоения дисциплин: **КОНСТРУИРОВАНИЕ МОДУЛЕЙ МЕХАТРОННЫХ И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМ, ПРИВОДЫ МЕХАТРОННЫХ И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ УСТРОЙСТВ, ОСНОВЫ ПРОЕКТИРОВАНИЯ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ.**

Предварительные компетенции, сформированные у обучающегося до начала изучения дисциплины:

- ОПК-1 — Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности
- ОПК-2 — Способен применять основные методы, способы и средства получения, хранения, переработки информации при решении задач профессиональной деятельности
- ОПК-5 — Способен работать с нормативно-технической документацией, связанной с профессиональной деятельностью, с учетом стандартов, норм и правил
- ПК-93 — Способен генерировать новые идеи для решения задач цифровой экономики, абстрагироваться от стандартных моделей, перестраивать сложившиеся способы решения задач, выдвигать альтернативные варианты действий с целью выработки новых оптимальных алгоритмов
- УК-6 — Способен управлять своим временем, выстраивать и реализовывать траекторию саморазвития на основе принципов образования в течение всей жизни

3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 з.е., 108 ч.

3.1. Содержание (дидактика) дисциплины

КУРС	СЕМЕСТР	Наименование разделов и дидактических единиц	ВСЕГО	Аудиторные занятия в контактной форме			Самостоятельная работа студентов	Формируемая компетенция, %
				ВСЕГО	Лекции	Практические занятия		ОПК-1
3	5	Раздел 1. Введение. 1.1. Основные понятия о мехатронике и робототехнике. 1.2. История развития мехатроники и робототехники. 1.3. Новые технологии в мехатронике.	8	4	2	2	4	20
3	5	Раздел 2. Основные компоненты мехатронной и робототехнической системы (МиРТС). 2.1 Типовая структура мехатронного устройства. 2.2 Датчики и сенсоры внешнего мира МиРТС. 2.3. Приводы МиРТС. 2.4. Преобразовательно-усилительные устройства. Управляемые источники питания, драйверы. 2.5. Интерфейсы. Устройства ввода данных. 2.6. Механизмы обеспечения движения в мехатронных устройствах.	16	6	4	2	10	20
3	5	Раздел 3. Математическое описание МиРТС. 3.1. Дифференциальные уравнения. 3.2. Применение операционного исчисления для решения задач в теории МиРТС. 3.3. Структурно-математические модели систем управления МиРТС.	21	6	2	4	15	25
3	5	Раздел 4. Методы управления в МиРТС. 4.1. История развития теории управления. 4.2. Классические линейные методы теории управления. 4.3. Оптимальное управление. 4.4. Адаптивные мехатронные системы и роботы. 4.5. Цифровые системы управления 4.6. Интеллектуальные системы.	42	12	6	6	30	25
3	5	Раздел 5. Сферы применения роботов. 5.1. Разновидности приводных манипуляторов. Копирующие манипуляторы. 5.2. Особенности механизмов космических роботов. 5.3. Использование роботов в агрессивных средах, робототехнические комплексы. 5.4. Перспективы развития робототехники.	21	6	3	3	15	10
Всего за 5 семестр			108	34	17	17	74	100
Всего по дисциплине			108	34	17	17	74	100

3.2. Аудиторный практикум

№ п/п	Номер и наименование раздела дисциплины	Тема практического занятия	Объем, ауд. часов
1	Раздел 1. Введение.	История развития мехатроники и робототехники. Возникновение и развитие современной робототехники	2
2	Раздел 2. Основные компоненты мехатронной и робототехнической системы (МиРТС).	Приводы мехатронных систем и роботов, примеры расчета и конструктивного решения использования приводов.	2
3	Раздел 3. Математическое описание МиРТС.	Применение операционного исчисления для решения задач в теории МиРТС. Классические линейные методы теории управления.	4
4	Раздел 4. Методы управления в МиРТС.	Классические линейные методы теории управления. Адаптивные мехатронные системы и роботы. Цифровые системы управления	6
5	Раздел 5. Сферы применения роботов.	Разновидности манипуляторов. Копирующий манипулятор.	3
Всего за 5 семестр			17

3.3. Самостоятельная работа студента (СРС)

№ п/п	Номер и наименование раздела дисциплины	Содержание учебного задания	Объем, часов
1	Раздел 1. Введение.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе.	4
2	Раздел 2. Основные компоненты мехатронной и робототехнической системы (МиРТС).	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе.	10
3	Раздел 3. Математическое описание МиРТС.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и	15

		рекомендуемой литературе.	
4	Раздел 4. Методы управления в МиРТС.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе.	30
5	Раздел 5. Сферы применения роботов.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе.	15
Всего за 5 семестр			74

4. ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

СЕМЕСТР	НЕДЕЛИ СЕМЕСТРА																
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
5				ВРЗД		ДР				ДР	Колл				ВРЗД	ДР	зач.

Условные обозначения:

- ДР – диагностическая работа;
- ВРЗД – вопросы по разделу;
- Колл – коллоквиум;
- зач. – зачет.

Текущий контроль успеваемости студентов проводится в дискретные временные интервалы в следующих формах:

- диагностическая работа;
- вопросы по разделу;
- коллоквиум.

Промежуточная аттестация проводится в формах:

- зачет.

5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

5.1. Основная литература по дисциплине:

1. А. П. Лукинов. . Проектирование мехатронных и робототехнических устройств. СПб.: Лань, 2022, эл. рес.
2. Е. И. Юревич. . Основы робототехники. СПб.: БХВ-Петербург, 2007, 41 экз.
3. М. В. Михайлов, С. М. Стажков, В. А. Цветков. . Введение в робототехнику мобильных систем. СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2011, эл. рес.
4. С. Г. Герман-Галкин. . Matlab & Simulink. Проектирование мехатронных систем на ПК. СПб.: КОРОНА-Век, 2008, 15 экз.
5. Ю. В. Подураев. . Мехатроника: основы, методы, применение. Москва: Машиностроение, 2007, эл. рес.

5.2. Дополнительная литература по дисциплине:

1. Е. И. Юревич. . Основы робототехники. СПб.: БХВ-Петербург, 2005, 3 экз.

5.3. Периодические издания:

1. Автоматизация процессов управления;
2. Информационно-измерительные и управляющие системы;
3. Проблемы машиностроения и автоматизации.

5.4. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет", необходимых для освоения дисциплины, электронные библиотечные системы:

1. <https://e.lanbook.com/> — ЭБС Лань;
2. <https://urait.ru/> — Главная – Образовательная платформа Юрайт. Для вузов и ссузов..

Современные профессиональные базы данных:

1. <https://rusneb.ru> – Национальная электронная библиотека (НЭБ);
2. <https://cyberleninka.ru/> - Научная электронная библиотека «Киберленинка»;
<http://www.rfbr.ru/rffi/ru/library> - Полнотекстовая электронная библиотека Российского фонда фундаментальных исследований.

Информационные справочные системы:

1. Техэксперт – Информационный портал технического регулирования: Нормы, правила, стандарты РФ;
2. http://library.voenmeh.ru/jirbis2/index.php?option=com_irbis&view=irbis&Itemid=457 - БД ГОСТов собственной генерации БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова;
3. <http://www.consultant.ru/>- КонсультантПлюс- информационный портал правовой информации.

5.5. Программное обеспечение:

не требуется.

5.6. Информационные технологии:

взаимодействие с обучающимися посредством ЭИОС Moodle БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова.

6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

6.1. Лекционные занятия:

специализированные требования по оборудованию отсутствуют; аудитория с посадочными местами по количеству студентов; доска.

6.2. Практические занятия:

1. Компьютерный комплект.

6.3. Прочее:

1. рабочее место преподавателя, оснащенное компьютером с доступом в Интернет;
2. рабочие места студентов, оснащенные компьютерами с доступом в Интернет, предназначенные для работы в электронной образовательной среде.

Аннотация рабочей программы

Дисциплина **ОСНОВЫ МЕХАТРОНИКИ И РОБОТОТЕХНИКИ** является дисциплиной **обязательной части блока 1** программы подготовки по направлению *15.03.06 Мехатроника и робототехника*. Дисциплина реализуется на факультете *И Информационных и управляющих систем* БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д.Ф. Устинова кафедрой **И8 СИСТЕМЫ ПРИВОДОВ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИКА**.

Дисциплина нацелена на формирование *компетенций*:

ОПК-1 Способен применять естественнонаучные и инженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности.

Содержание дисциплины охватывает круг вопросов, связанных с основными понятиями мехатроники и робототехники, принципами построения, основными компонентами, непрерывными и цифровыми математическими моделями мехатронных и робототехнических систем. Рассматриваются классические и современные методы управления, сферы применения мехатронных и робототехнических систем.

Программой дисциплины предусмотрены следующие **виды контроля**:

Текущий контроль успеваемости студентов проводится в дискретные временные интервалы в следующих формах:

- диагностическая работа;
- вопросы по разделу;
- коллоквиум.

Промежуточная аттестация проводится в формах:

- зачет.

Общая трудоемкость освоения дисциплины составляет **3 з.е., 108 ч.** Программой дисциплины предусмотрены лекционные занятия (**17 ч.**), практические занятия (**17 ч.**), самостоятельная работа студента (**74 ч.**).

ТЕХНОЛОГИИ И ФОРМЫ ОБУЧЕНИЯ

Рекомендации по освоению дисциплины для студента

Трудоемкость освоения дисциплины составляет 108 ч., из них 34 ч. аудиторных занятий, и 74 ч., отведенных на самостоятельную работу студента.

Рекомендации по распределению учебного времени по видам самостоятельной работы и разделам дисциплины приведены в таблице.

Контроль освоения дисциплины производится в соответствии с Положением о текущем, рубежном контроле успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся.

Формы контроля и критерии оценивания приведены в приложении 3 к Рабочей программе.

Наименование работы	Рекомендуемая литература	Трудоемкость, час.
Раздел 1. Введение.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе.	М. В. Михайлов, С. М. Стажков, В. А. Цветков. . Введение в робототехнику мобильных систем: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2011 (1,2) Е. И. Юревич. . Основы робототехники: СПб.: БХВ-Петербург, 2007 (введение ,1) Ю. В. Подураев. . Мехатроника: основы, методы, применение: Москва: Машиностроение, 2007 (введение,1)	4
Итого по разделу 1		4
Раздел 2. Основные компоненты мехатронной и робототехнической системы (МиРТС).		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе.	А. П. Лукинов. . Проектирование мехатронных и робототехнических устройств: СПб.: Лань, 2022 (7,8)	10
Итого по разделу 2		10
Раздел 3. Математическое описание МиРТС.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе.	С. Г. Герман-Галкин. . Matlab & Simulink. Проектирование мехатронных систем на ПК: СПб.: КОРОНА-Век, 2008 (4,5) А. П. Лукинов. . Проектирование мехатронных и робототехнических устройств: СПб.: Лань, 2022 (7)	15
Итого по разделу 3		15
Раздел 4. Методы управления в МиРТС.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе.	Е. И. Юревич. . Основы робототехники: СПб.: БХВ-Петербург, 2005 (6,7) Ю. В. Подураев. . Мехатроника: основы, методы, применение: Москва: Машиностроение, 2007 (5)	30
Итого по разделу 4		30
Раздел 5. Сферы применения роботов.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе.	А. П. Лукинов. . Проектирование мехатронных и робототехнических устройств: СПб.: Лань, 2022 (7,8)	15
Итого по разделу 5		15

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

Фонд оценочных средств, позволяющие оценить результаты обучения по данной дисциплине, включают в себя:

- диагностическая работа
- вопросы по разделу;
- коллоквиум;
- зачет.

Критерии оценивания

Диагностическая работа

Диагностическая работа проводится в форме теста в ЭИОС Moodle:

- при правильном ответе менее чем на 60% вопросов - не аттестация;
- при правильном ответе на 60% вопросов и более - аттестация.

Вопросы по разделу

Приведены в УМК дисциплины

Коллоквиум

Семестр 5, раздел 3

Тема коллоквиума: Типовая структура, основные компоненты и математические модели мехатронной системы.

Письменные ответы на 3 вопроса.

Перечень вопросов в УМК.

Оценка "сдано" при положительном ответе на 70% материала из предложенных вопросов.

Зачет

Семестр 5. Перечень вопросов к зачету приведен в УМК

Паспорт фонда оценочных средств

КУРС	СЕМЕСТР	Наименование разделов и дидактических единиц	ВСЕГО	Аудиторные занятия в контактной форме			Самостоятельная работа студентов	Формируемая компетенция, %	НАИМЕНОВАНИЕ ОЦЕНОЧНОГО СРЕДСТВА
				ВСЕГО	Лекции	Практические занятия		ОПК-1	
3	5	Раздел 1. Введение.	8	4	2	2	4	20	Вопросы по разделу
3	5	Раздел 2. Основные компоненты мехатронной и робототехнической системы (МиРТС).	16	6	4	2	10	20	Вопросы по разделу
3	5	Раздел 3. Математическое описание МиРТС.	21	6	2	4	15	25	Коллоквиум
3	5	Раздел 4. Методы управления в МиРТС.	42	12	6	6	30	25	Вопросы по разделу
3	5	Раздел 5. Сферы применения роботов.	21	6	3	3	15	10	Вопросы по разделу
Всего за 5 семестр			108	34	17	17	74	100	
Всего по дисциплине			108	34	17	17	74	100	

ОПК-1 - Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности

- № 1 Прочитайте текст и запишите развернутый обоснованный ответ
Опишите основные компоненты промышленной роботизированной руки и их функции в системе управления.
- № 2 Прочитайте текст и запишите развернутый обоснованный ответ
Объясните принцип работы энкодера в системах обратной связи робототехнических систем.
- № 3 Прочитайте текст и установите соответствие
Соотнесите типы датчиков с их функциями:
Цифры - Датчики:
1. Индуктивный
 2. Оптический
 3. Температурный
 4. Позиционный
- Буквы - Функции:
- А) Измерение расстояния
 - Б) Определение температуры
 - В) Обнаружение объектов
 - Г) Определение положения
 - Д) Измерение давления
- № 4 Прочитайте текст и установите соответствие
Соотнесите элементы мехатронной системы с их функциями:
Цифры - Элементы:
1. Привод
 2. Контроллер
 3. Датчик
 4. Исполнительный механизм
- Буквы - Функции:
- А) Преобразование энергии
 - Б) Обработка сигналов
 - В) Сбор информации
 - Г) Выполнение команд
 - Д) Хранение данных
- № 5 Прочитайте текст и установите последовательность
Установите правильную последовательность работы системы управления роботом:
- А) Получение данных от датчиков
 - Б) Обработка информации
 - В) Формирование управляющих сигналов
 - Г) Выполнение команды
 - Д) Анализ окружающей среды
- № 6 Прочитайте текст и установите последовательность
Установите порядок сборки мехатронной системы:
- А) Монтаж датчиков
 - Б) Установка приводов
 - В) Сборка механической части
 - Г) Подключение системы управления
 - Д) Настройка программного обеспечения

- № 7 Прочитайте текст, выберите правильный ответ и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответа
Какой тип привода обеспечивает наиболее точное позиционирование в робототехнике?
А) Пневматический
Б) Гидравлический
В) Электрический
Г) Механический
- № 8 Прочитайте текст, выберите правильный ответ и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответа
Что является основным преимуществом промышленных роботов?
А) Высокая скорость работы
Б) Способность к самообучению
В) Непрерывная работа без усталости
Г) Низкая стоимость
- № 9 Прочитайте текст, выберите правильный ответ и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответа
Какой элемент является ключевым в системе технического зрения?
А) Камера
Б) Процессор обработки
В) Программное обеспечение
Г) Световое оборудование
- № 10 Прочитайте текст, выберите правильные ответы и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответов
Какие характеристики важны для промышленного робота?
А) Точность позиционирования
Б) Максимальная нагрузка
В) Цвет корпуса
Г) Скорость перемещения
Д) Тип питания
- № 11 Прочитайте текст, выберите правильные ответы и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответов
Какие датчики используются в робототехнике?
А) Температурные
Б) Датчики цвета
В) Датчики расстояния
Г) Датчики настройки
Д) Датчики давления
- № 12 Прочитайте текст, выберите правильные ответы и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответов
Какие компоненты входят в систему управления роботом?
А) Контроллер
Б) Датчики
В) Приводы
Г) Система охлаждения
Д) Программное обеспечение