

**РОБОЧА ПРОГРАМА**  
навчальної дисципліни

**«МЕХАТРОНІКА ТА РОБОТОТЕХНІКА»**

Затверджено на засіданні кафедри  
автоматизації, електро- та  
робототехнічних систем  
Протокол № 2 від «17» вересня 2024 р.

Запоріжжя 2024



УКЛАДАЧ:

СУБОТІН Олег, кандидат технічних наук, доцент, доцент кафедри автоматизації, електро- та робототехнічних систем.

УЗГОДЖЕНО:

Гарант освітньої програми  
«Автоматизація,  
комп'ютерно-інтегровані технології  
та робототехніка  
в металургії та гірництві»

Вікторія МІРОШНИЧЕНКО

ЗАТВЕРДЖЕНО

Завідувач кафедри

Олексій КОЙФМАН

# 1 ЗАГАЛЬНІ ПОЛОЖЕННЯ

**Опис курсу.** Дисципліна «Мехатроніка та робототехніка» є обов'язковою дисципліною освітньо-професійної програми, що спрямована на набуття комплексних теоретичних, практичних знань і навичок в області мехатроніки та робототехніки, підходів до їх дослідження, освоєння принципів розрахунку, проектування, моделювання і програмного управління мехатронними та робототехнічними системами, а також формування сучасних уявлень і навичок в області мехатронних модулів та систем для розвитку системи професійних знань, умінь та навичок в галузі мехатроніки та робототехніки. Особливості курсу полягають у поглибленому вивченні визначень і термінів мехатронних та робототехнічних систем; представленні задач мехатроніки та робототехніки, як нової області науки і техніки; застосуванні мехатронних та робототехнічних модулів та системи як основи для побудови технологічних комплексів та агрегатів, які мають якісно нові властивості; застосування основ керування мехатронними і робототехнічними системами на прикладі мехатронних модулів руху в тому числі у складі механізмів промислових роботів. Отримані знання будуть використані в професійній діяльності фахівця, якій досліджує та розробляє нові мехатронні модулі, системи і сучасні робототехнічні комплекси.

## **Вимоги:**

– наявність базової підготовки на рівні бакалавра з вищої математики (включаючи розділ математична статистика), фізики (фізика твердих тіл, динаміка, електрика та магнетизм, термодинаміка), електротехніки та електромеханіки (елементи та апарати електромеханічних систем), електроніки та мікропроцесорної техніки (розрахунок та аналіз роботи сучасних електронних пристроїв).

– знання змісту дисциплін, в яких вивчаються основні виробничі процеси на сучасному виробництві, а також знання технологічних процесів металургійного виробництва;

– наявність корпоративного облікового запису @mipolytech.education, Microsoft Teams;

– наявність особистого логіну та паролю в Moodle (для отримання або поновлення слід звернутися до куратора групи).

## **Програмні результати навчання.**

– знати фізику, електротехніку, електроніку та схемотехніку, мікропроцесорну техніку на рівні, необхідному для розв'язання типових задач і проблем автоматизації;

– вміти використовувати різноманітне спеціалізоване програмне забезпечення для розв'язування типових інженерних задач у галузі автоматизації, зокрема, математичного моделювання, автоматизованого проектування, керування базами даних, методів комп'ютерної графіки;

– вміти використовувати знання фундаментальних дисциплін інженерної підготовки у професійній діяльності з автоматизації об'єктів металургійної та гірничої промисловості із застосуванням сучасних засобів автоматизації;

– здатність застосовувати знання у практичних ситуаціях;

– навички використання інформаційних і комунікаційних технологій;

– здатність застосовувати знання фізики, електротехніки, електроніки і мікропроцесорної техніки, в обсязі, необхідному для розуміння процесів в системах автоматизації та комп'ютерно-інтегрованих технологіях;

– здатність вільно користуватись сучасними комп'ютерними та інформаційними технологіями для вирішення професійних завдань, програмувати та використовувати прикладні та спеціалізовані комп'ютерно-інтегровані середовища для вирішення задач автоматизації.



### **Організація курсу, форми та методи навчання.**

Освітній процес будується як комбінація лекцій та самостійного вивчення навчального матеріалу на платформі Moodle – з одного боку, та практичних занять з опануванням відповідних навичок – з іншого.

Відвідування лекційних занять є бажаним, однак не обов'язковим – усі заняття проводять у форматі відеозапису з можливістю її перегляду у доступний час для здобувача; від студентів очікується ознайомлення з матеріалом перед лекцією, що дозволить побудувати лекційне заняття у вигляді сполучення пояснень викладача та обговорення проблемних питань, які виникли при підготовці до лекції.

Практичні заняття передбачають розбір теоретичних та практичних питань з вивчення основ мехатроніки, мехатронних модулів руху, робототехніки та комплексів на їх основі. Під час лабораторних робіт передбачається вивчення способів та засобів проектування, розробки та моделювання мехатронних модулів руху та систем на їх основі із застосуванням програмних симуляторів, наприклад, MATLAB, їх відвідування є обов'язковим.

Окрім роботи на практичних заняттях здобувачу необхідно буде виконати індивідуальні завдання та модульні контрольні роботи у терміни, встановлені у розділі «Розподіл балів за контрольними точками та графік їх виконання».

З урахуванням поточної ситуації від учасників освітнього процесу очікується виконання вимог безпеки при сигналі «Повітряна тривога», санкції за залишення заняття або неявку на заняття не застосовуються.

Опціонально доступні індивідуальні та групові консультації, які проводяться з метою допомоги студентам у виконанні їх самостійних завдань та роз'яснення окремих розділів теоретичного та практичного матеріалу. З викладачем можна зв'язатися через електронну пошту, в чаті або в персональній розмові в MS Teams.

**Мова освітнього процесу:** українська, англійська (окремі джерела інформації).



## 2 НАВЧАЛЬНА ПРОГРАМА

*Для варіанту вивчення дисципліни як обов'язкової*

### **Змістовий модуль 1. Основи мехатроніки**

#### **Тема 1. Основні визначення та загальні положення щодо мехатроніки.**

Вступ до мехатроніки та робототехніки. Узагальнена схема машин з комп'ютерним керуванням руху. Розвиток та тенденції в мехатроніці. Основні визначення та загальні положення щодо мехатроніки.

#### **Тема 2. Концепція проектування мехатронних модулів (МТМ) і систем (МТС).**

Загальна характеристика мехатронних систем. Апаратні та технічні засоби мехатронних систем. Порівняння функціональних схем системи електроприводу та мехатронної системи. Порівняння структурних схем систем керування та регулювання. Процедура проектування МТМ. Фізична реалізація. Функціональна та структурна моделі МТМ.

### **Змістовий модуль 2. Мехатронні модулі та системи**

#### **Тема 3. Синергетична інтеграція в мехатронних модулях.**

Стисла сутність проблеми. Функціонально-структурна інтеграція (ФС-інтеграція). Структурно-конструктивна інтеграція (СК-інтеграція). Створення мехатронних систем на базі синергетичної інтеграції їх складових.

#### **Тема 4. Ієрархія керування в мехатронних системах та промислових роботах.**

Ієрархія керування в мехатронних системах та ПР. Основні ознаки систем інтелектуального керування МТС та ПР.

Реалізація пристрою комп'ютерного керування в сучасних ММР та РТК. Контролери руху. Інтелектуальні силові модулі. Інтелектуальні сенсори МТМ і МТС.

#### **Тема 5. Мехатронні модулі руху (ММР).**

Класифікація мехатронних модулів руху. Загальні положення щодо ММР. Мехатронні модулі обертального руху. Мехатронні модулі лінійного руху. ММР типу "двигун – робочий орган". Інтелектуальні ММР.

Виконавчі пристрої мехатронних систем, загальні вимоги і класифікація. Навантаження й енергетичні характеристики. Електричні та механічні виконавчі пристрої. Вибір і розрахунок виконавчих двигунів. Пристрої вимірювання та перетворення неузгодженості сигналів. Синхронізуючі пристрої та електромеханічні перетворювачі. Пристрої посилення та перетворення електричних сигналів. Розрахунок типових мехатронних модулів для слідкуючих систем.

### **Змістовий модуль 3. Промислові роботи**


#### **Тема 6. Промислові роботи (ПР) та роботизовані комплекси (РТК).**

Класифікація промислових роботів. Класифікація РТК. Типи компонувань роботизованих комплексів. Стандартні завдання для ПР та РТК.

#### **Тема 7. Особливості конструкції та технічні вимоги до ПР.**

Особливості кінематики ПР. Умовні позначення та компоновання кінематичних схем. Робочі зони та показники якості кінематичних схем ПР. Захоплювачі ПР. Схеми компонувань РТК. Технічні вимоги до ПР.

*Для варіанту вивчення дисципліни як вибіркової*



## ***Змістовий модуль 1. Основи мехатроніки***

### **Тема 1. Основні визначення та загальні положення щодо мехатроніки.**

Введення в мехатроніку та робототехніку. Узагальнена схема машин з комп'ютерним керуванням руху. Розвиток та тенденції в мехатроніці. Основні визначення та загальні положення щодо мехатроніки.

### **Тема 2. Концепція проектування мехатронних модулів (МТМ) і систем (МТС).**

Загальна характеристика мехатронних систем. Апаратні та технічні засоби мехатронних систем. Порівняння функціональних схем системи електроприводу та мехатронної системи. Порівняння структурних схем систем керування та регулювання. Процедура проектування МТМ. Фізична реалізація. Функціональна та структурна моделі МТМ.

## ***Змістовий модуль 2. Мехатронні модулі та системи***

### **Тема 3. Синергетична інтеграція в мехатронних модулях.**

Стисла сутність проблеми. Функціонально-структурна інтеграція (ФС-інтеграція). Структурно-конструктивна інтеграція (СК-інтеграція). Створення мехатронних систем на базі синергетичної інтеграції їх складових.

### **Тема 4. Ієрархія керування в мехатронних системах та промислових роботах.**

Ієрархія керування в мехатронних системах та ПР. Основні ознаки систем інтелектуального керування МТС та ПР.

Реалізація пристрою комп'ютерного керування в сучасних ММР та РТК. Контролери руху. Інтелектуальні силові модулі. Інтелектуальні сенсори МТМ і МТС.

### **Тема 5. Мехатронні модулі руху (ММР).**

Класифікація мехатронних модулів руху. Загальні положення щодо ММР. Мехатронні модулі обертального руху. Мехатронні модулі лінійного руху. ММР типу "двигун – робочий орган". Інтелектуальні ММР.

Виконавчі пристрої мехатронних систем, загальні вимоги і класифікація. Навантаження й енергетичні характеристики. Електричні та механічні виконавчі пристрої. Вибір і розрахунок виконавчих двигунів. Пристрої вимірювання та перетворення неузгодженості сигналів. Синхронізуючі пристрої та електромеханічні перетворювачі. Пристрої посилення та перетворення електричних сигналів. Розрахунок типових мехатронних модулів для слідкуючих систем.

## ***Змістовий модуль 3. Промислові роботи***

### **Тема 6. Промислові роботи (ПР) та роботизовані комплекси (РТК).**

Класифікація промислових роботів. Класифікація РТК. Типи компонувань роботизованих комплексів. Стандартні завдання для ПР та РТК.

### **Тема 7. Особливості конструкції та технічні вимоги до ПР.**

Особливості кінематики ПР. Умовні позначення та компонування кінематичних схем. Робочі зони та показники якості кінематичних схем ПР. Захоплювачі ПР. Схеми компонувань РТК. Технічні вимоги до ПР.

### 3 ОБСЯГ І СТРУКТУРА ДИСЦИПЛІНИ

*Для варіанту вивчення дисципліни як обов'язкової*

№ з/п	Назви змістових модулів і тем	Кількість годин				
		Усього	В т.ч.			
			Л	П (С)	Лаб	СРС
<b>1. ОСНОВИ МЕХАТРОНІКИ</b>						
1	Основні визначення та загальні положення щодо мехатроніки.	10	2	2	0	6
2	Концепція проектування мехатронних модулів (МТМ) і систем (МТС).	118	4	4	0	10
<b>2. МЕХАТРОННІ МОДУЛІ ТА СИСТЕМИ</b>						
3	Синергетична інтеграція в мехатронних модулях.	10	2	2	0	6
4	Ієрархія керування в мехатронних системах та промислових роботах.	14	2	2	2	8
5	Мехатронні модулі руху (ММР).	36	2	8	8	18
<b>3. ПРОМИСЛОВІ РОБОТИ</b>						
6	Промислові роботи (ПР) та роботизовані комплекси (РТК).	22	2		4	8
7	Особливості конструкції та технічні вимоги до ПР.	18	4		4	10
<b>Усього годин</b>		<b>120</b>	<b>18</b>	<b>18</b>	<b>18</b>	<b>66</b>

Прийняті наступні позначення: Л – лекції, П (С) – практичні (семінарські) заняття, Лаб – лабораторні заняття, СРС – самостійна робота студентів.

Для варіанту вивчення дисципліни як вибіркової

№ з/п	Назви змістових модулів і тем	Кількість годин				
		Усього	В т.ч.			
			Л	П (С)	Лаб	СРС
<b>1. ОСНОВИ МЕХАТРОНИКИ</b>						
1	Основні визначення та загальні положення щодо мехатроніки.	14	4	4	0	6
2	Концепція проектування мехатронних модулів (МТМ) і систем (МТС).	22	4	4	0	14
<b>2. МЕХАТРОННІ МОДУЛІ ТА СИСТЕМИ</b>						
3	Синергетична інтеграція в мехатронних модулях.	14	4	6	0	4
4	Ієрархія керування в мехатронних системах та промислових роботах.	20	4	6	0	10
5	Мехатронні модулі руху (ММР).	30	6	8	0	16
<b>3. ПРОМИСЛОВІ РОБОТИ</b>						
6	Промислові роботи (ПР) та роботизовані комплекси (РТК).	20	6	4	0	14
7	Особливості конструкції та технічні вимоги до ПР.	22	8	4	0	14
<b>Усього годин</b>		<b>150</b>	<b>36</b>	<b>36</b>	<b>0</b>	<b>78</b>

Прийняті наступні позначення: Л – лекції, П (С) – практичні (семінарські) заняття, Лаб – лабораторні заняття, СРС – самостійна робота студентів.

## 4 ПІДХОДИ ДО ОЦІНЮВАННЯ

### 4.1 Розподіл балів за контрольними точками та графік їх виконання

Види контр. точок	Тижні																		Всього
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	
Робота на практичних заняттях			6		6	6	6		6										30
Робота на лабораторних роботах												10			10			10	30
Складання індивідуальних завдань												5						5	10
Модульні контрольні роботи						10						10						10	30
Всього	28					37					35					100			

### 4.2 Зміст та вимоги до контрольних точок

Назва контрольної точки	Опис контрольної точки, порядок її проходження та отримання балів
<p>Практичні роботи.</p> <p>Моделювання мехатронних модулів руху (ММР) у програмному забезпеченні MatLab Simulink:</p> <p>ПР1. Моделювання та дослідження одноконтурного ММР;</p> <p>ПР2. Моделювання та дослідження двоконтурного ММР;</p> <p>ПР3. Моделювання та дослідження триконтурного ММР;</p> <p>ПР4. Дослідження впливу нелінійних елементів на якість регулювання у багатоконтурних ММР;</p> <p>ПР5. Динаміка ММР.</p>	<p>Роботи ПР1...ПР5 виконуються та захищаються на аудиторних заняттях у межах практикуму з моделювання мехатронних модулів руху (має 6 балів за кожен).</p> <p>Протягом семестру надаються звіти із виконаних робіт, які прикріплюються в Moodle.</p> <p>Оцінка за кожен виконаний практичну роботу оголошується на занятті і може бути оскаржена.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– студент дав пряму і релевантну відповідь на поставлене питання з використанням обґрунтованого посилання на теоретичний матеріал та варіації зміни відповіді на зміну вхідних умов, в т.ч. у вигляді додаткових запитань (4 бали);</li> <li>– оцінка ініціативності у роботі над завданням, логічності та структурованості відповіді, здатності комунікувати у команді та під впливом негативних факторів, в т.ч. під тиском викладача та/або групи, вміння вести дискусію та бути критичним та самокритичним (2 бали).</li> </ul>
<p>Лабораторні роботи.</p> <p>ЛР1. Розрахунок навантажувальної діаграми та вибір електродвигуна механізму циклічної дії (лінійного руху).</p> <p>ЛР2. Розрахунок навантажувальної діаграми та вибір електродвигуна механізму циклічної дії (обертального руху).</p> <p>ЛР3. Розрахунок та вибір електродвигуна для механізмів безперервної дії.</p>	<p>ЛР1...ЛР3 виконується, як розрахунок та наступний вибір виконавчого механізму для ММР у відповідності до завдання, яке відповідає певному механізму мехатронної системи (має 10 балів). Звіт із виконаної роботи прикріплюються в Moodle.</p> <p>Оцінка за виконану практичну роботу оголошується на занятті і може бути оскаржена.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– студент дав пряму і релевантну відповідь на поставлене питання з використанням обґрунтованого посилання на теоретичний матеріал та варіації зміни відповіді на зміну вхідних умов, в т.ч. у вигляді додаткових запитань (7 балів);</li> <li>– оцінка ініціативності у роботі над завданням, логічності та структурованості відповіді, здатності комунікувати у команді та під впливом негативних факторів, в т.ч. під тиском викладача та/або групи, вміння вести дискусію та бути критичним та самокритичним (3 бали).</li> </ul>

Назва контрольної точки	Опис контрольної точки, порядок її проходження та отримання балів
<p>Виконання та захист індивідуальних завдань за модулем 2 та 3:            М2. «Особливості реалізації інтелектуального керування МТС та ПР»;            М3. «Мехатронний підхід в автоматизації технологічних процесів»</p>	<p>Підготовлене есе у вигляді файлу *.docx, або *.pdf розміщується у відповідному розділі дисципліни в Moodle і перевіряється протягом тижня після завершення терміну подачі. Оскарження оцінки може бути здійснене на останньому практичному занятті поточного модуля.</p> <p>Мах 5 балів за одну роботу:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– студент підготував есе за завданням, в якому: правильно визначив проблеми, комплекс факторів, які могли вплинути на їх виникнення, обґрунтував своє бачення теоретичними концепціями або моделями, виконав необхідні розрахунки в разі потреби, представив висновок або власне бачення виходу з проблеми і окреслив можливі перспективи і обмеженість такого рішення; есе структуровано, викладено діловим, науковим або публіцистичним стилем української (3 бали);</li> <li>– використання штучного інтелекту (ШІ) не забороняється, оскільки пропозиції відомих застосунків ШІ суттєво залежать від обміркованої постановки питання і уточнюючих питань; однак в разі, якщо відповідь, отримана з використанням ШІ, не є комплексною або не відповідає за стилем і викладеними позиціями іншим частинам есе або завдання, містить очевидно неправдиву інформацію, то оцінка за цим критерієм знижується (1 бал);</li> <li>– студент під час презентації / захисту есе демонструє володіння термінологічним апаратом, відповідає на запитання, здатний швидко адаптувати позицію під зміни у вихідному ситуаційному завданні (1 бал)</li> </ul>
<p>Модульні контрольні роботи</p>	<p>МКР виконуються в Moodle під час останнього практичного заняття в модулі за 1 годину 10 хвилин. В разі неявки або неможливості виконання МКР з поважних причин на таке заняття допускається відкриття виконання МКР за погодженням з викладачем в інший час асинхронно. Кількість спроб не обмежується, однак обмеження по часу виконання МКР залишається. Кожна модульна контрольна робота включає блок з 10 тестових завдань з матеріалу модуля (мах 10 балів). Тестові завдання являють собою тести множинного вибору з однією вірною відповіддю. Тести оцінюються за співпадінням з правильною відповіддю.</p>

#### Додаткові зауваження:

– студент може оскаржити отримані оцінки в порядку, передбаченому Положенням про організацію освітнього процесу ([Нормативні документи : Polytechnic \(metinvest.university\)](#)) та Положенням про політику та процедури врегулювання конфліктних ситуацій ([Академічні політики : Polytechnic \(metinvest.university\)](#));

– оцінки, отримані за роботу на практичних заняттях, не можуть бути відпрацьовані або покращені, окрім процедури оскарження, оцінки за інші види поточного контролю можуть бути покращені за індивідуальною домовленістю з викладачем;

– викладач не має права знижувати оцінку за індивідуальне завдання або модульну контрольну роботу, якщо вони не були складені вчасно, однак в разі, якщо така робота була оцінена пізніше, ніж момент завершення теоретичного навчання у семестрі, то відповідна оцінка не враховується у рейтингу здобувачів освіти.

### 4.3 Форма підсумкового контролю. Порядок визначення підсумкової оцінки


	Варіант вивчення як обов'язкової	Варіант вивчення як вибіркової
Форма підсумкового контролю	Залік, тобто підсумкова оцінка вставляється як сума оцінок поточного контролю без проведення додаткових контрольних заходів.	
Умови допуску до підсумкового контролю	Якщо сума оцінок за поточний контроль за семестр становить менше 60 балів, необхідно відпрацювати відповідні види контролю поточної успішності до звершення теоретичного навчання.	
Порядок визначення підсумкової оцінки	<p>Для отримання заліку:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- якщо протягом семестру за результатами поточного контролю здобувач освіти набрав менше 60 балів, то під час екзаменаційної сесії йому надається змога отримати/покращити власний результат з усіх видів поточного контролю, крім активності на навчальних заняттях;</li> <li>- в разі, якщо протягом семестру за результатами поточного контролю або в процесі покращення власних результатів здобувач освіти набрав більше 60 балів, йому виставляється фактична сума балів і оцінка «залік», в іншому випадку – «незалік».</li> </ul>	

Відповідність між прийнятими в університеті шкалами оцінки наведена в таблиці.

Бальна шкала	Рівні	Характеристика	Традиційні шкали	
			Іспит	Залік
90-100	A	Студент демонструє видатний рівень досягнення запланованих результатів вивчення навчальної дисципліни, що засвідчують його безумовну готовність до подальшого навчання та/або професійної діяльності за фахом	Відмінно	Залік
82-89	B	Студент виявляє вищий за середній рівень досягнення запланованих результатів вивчення навчальної дисципліни та готовності до подальшого навчання та/або професійної діяльності за фахом, в його знаннях або діях присутні незначні помилки	Добре	
75-81	C	Студент виявляє середній рівень досягнення запланованих результатів вивчення навчальної дисципліни та готовності до подальшого навчання та/або професійної діяльності за фахом, в його знаннях або діях присутні деякі значущі помилки		
67-74	D	Студент виявляє задовільний рівень досягнення запланованих результатів вивчення навчальної дисципліни та готовності до подальшого навчання та/або професійної діяльності за фахом, в його знаннях або діях наявні суттєві помилки	Задовільно	
60-66	E	Наявні мінімально достатні для подальшого навчання та/або професійної діяльності за фахом результати вивчення навчальної дисципліни		
35-59	FX	Низка запланованих результатів навчання не досягнуті. Рівень наявних результатів навчання є недостатнім для подальшого навчання та/або професійної діяльності за фахом	Незадовільно	Незалік
0-34	F	Результати навчання відсутні або критично низькі		

### 4.4 Особливі підходи до визнання результатів навчання

– В разі, якщо дисципліна є обов'язковою для здобувача освіти, і він засвоїв повністю або частково відповідні програмні результати навчання під час отримання освіти на попередніх або такому ж рівні, то кредити та оцінка з дисципліни може бути перезарахована в порядку, передбаченому Положенням про організацію освітнього процесу ([Нормативні документи: Polytechnic \(metinvest.university\)](http://metinvest.university)). Консультацію з



даного питання можна отримати у викладача, куратора або гаранта освітньої програми, завідувача кафедри, за якою закріплено цю дисципліну;

– В разі, якщо здобувач освіти обрав цю дисципліну як дисципліну вільного вибору, не зважаючи на той факт, чи вивчалася вона раніше, оцінка та кредити з цієї дисципліни не перезараховуються;

– В разі, якщо здобувач освіти хотів би самостійно вивчити певні курси з проблематики мережі та систем автоматизації (наприклад, Coursera, Udemy або інших платформ, в т.ч. платформ відкритих курсів вітчизняних та/або закордонних університетів), то 1) доцільно звернутися до списку рекомендованих вебресурсів або проконсультуватися з викладачем на предмет релевантності самостійно знайденого освітнього ресурсу програмі дисципліни; 2) в разі успішності опанування такого курсу, яке підтверджується сертифікатом або іншим способом, такому здобувачу у порядку, визначеному Положенням про визнання результатів навчання, набутих у неформальній/інформальній освіті [Нормативні документи: Polytechnic \(metinvest.university\)](#), такі результати можуть бути зараховані замість оцінки з певного виду поточного контролю;

– В разі, якщо здобувач освіти реалізував певний вид наукової роботи (тези, стаття, результативна участь у студентській олімпіаді тощо), то у порядку, визначеному Положенням про визнання результатів навчання, набутих у неформальній/інформальній освіті [Нормативні документи: Polytechnic \(metinvest.university\)](#), такі результати можуть бути зараховані замість оцінки з певного виду поточного або навіть підсумкового контролю; консультацію з питань визнання результатів неформальної та інформальної освіти можна отримати в уповноваженої особи від кафедри, яка викладає дисципліну; перелік таких осіб можна знайти за посиланням [Студентам: Polytechnic \(metinvest.university\)](#).

## 5 РЕКОМЕНДОВАНІ ДЖЕРЕЛА

### *Базові*

1 Поліщук М. М., Ткач М. М. Робототехнічні системи: проектування і моделювання : навч. посіб. для студ. спеціальності 126 «Інформаційні системи та технології». Київ : КПІ ім. Ігоря Сікорського, 2021. 112 с.

2 Іванов В. О., Дегтярьов І. М. Технологічні основи гнучких автоматизованих виробництв : навчальний посібник. Суми : Сумський державний університет, 2022. 203 с.

3 Основи автоматизації технологічних процесів : конспект лекцій : навч. посіб. для здобувачів ступеня бакалавра за освітньою програмою «Комп'ютерно-інтегровані системи та технології в приладобудуванні» за спеціальностями 151 Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології, 174 Автоматизація, комп'ютерно-інтегровані технології та робототехніка / уклад.: В. В. Шевченко, Г. С. Тимчик. Київ : КПІ ім. Ігоря Сікорського, 2023. 111 с.

4 Хорольський В. П., Коренець Ю. М. Мехатроніка (мехатроніка та інтелектуальна автоматика) : навчальний посібник. Кривий Ріг : ДонНУЕТ, 2023. 342 с.

5 Павленко Т. П., Шавкун В. М., Козлова О. С., Лукашова Н. П. Сучасні електромехатронні комплекси і системи : навч. посібник. Харків : ХНУМГ ім. О. М. Бекетова, 2019. 116 с.

6 Мехатроніка та робототехніка : методичні вказівки до виконання практичних робіт / уклад. О. В. Суботін. Запоріжжя : ТОВ «ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ «МЕТІНВЕСТ ПОЛІТЕХНІКА», 2024. 48 с. URL: <https://dspace.mipolytech.education/handle/mip/821>.

7 Seccarelli M. Fundamentals of Mechanics of Robotic Manipulation. Cham : Springer Nature, 2022. 381 p. DOI: <https://doi.org/10.1007/978-3-030-90848-5>.

### *Додаткові*

1. Bishop R. H. The Mechatronics handbook. Boca Raton : CRC Press, 2002. 1229 p.

2. Костинюк Л. Д., Мороз В. І., Паранчук Я. С. Моделювання електроприводів : навч. посібник. Львів : Видавництво національного університету «Львівській політехніка», 2004. 404 с.

3. Автоматизація технологічних процесів підземних гірничих робіт : підручник / А. В. Бубликов та ін. ; за заг. ред. В. В. Ткачова. Дніпропетровськ : Національний гірничий університет, 2012. 304 с. URL: <https://core.ac.uk/download/pdf/48404734.pdf>.

4. Павленко І. І., Мажара В. А. Роботизовані технологічні комплекси : навчальний посібник. Кіровоград : КНТУ, 2010. 392 с.

5. Ловейкін В. С., Ромасевич Ю. О., Човнюк Ю. В. Мехатроніка : навчальний посібник. Київ : НУБіП, 2012. 357 с.

6. Цвіркун Л. І., Грулер Г. Робототехніка та мехатроніка : навч. посіб. / за заг. ред. Л. І. Цвіркуна. 3-тє вид., переробл. і доповн. Дніпро : НГУ, 2017. 224 с.

7. Єнікеев О. Ф., Суботін О. В. Основи синтезу і проектування слідкуючих систем верстатів і промислових роботів : навчальний посібник. Краматорськ : ДДМА, 2008. 240 с.

8. Azizi A. Emerging Trends in Mechatronics. London : IntechOpen, 2019. 230 p. DOI: <http://dx.doi.org/10.5772/intechopen.81944>. URL: <https://read.kortext.com/reader/pdf/998035/VI>.

9. Tadeusiewicz R., Piwniak G., Tkaczow W., Szaruda W., Oprzędkiewicz K. Modelowanie komputerowe i obliczenia współczesnych układów automatyzacji. Kraków, 2004. 335 p.

10. Subotin O., Markov O., Razzhivin O. Study of the Dynamics of Solidification of a Continuously Cast Ingot on the Improved Mathematical Model of the Process of Soft Compression. *4th International Conference on Modern Electrical and Energy System (MEES)*. Kremenchuk, Ukraine, 20–23 October 2022. Kremenchuk, 2022. p. 481-485. DOI: [10.1109/MEES58014.2022.10005665](https://doi.org/10.1109/MEES58014.2022.10005665).

11. Razzhivin O., Subotin O., Markov O. Automated Melt Temperature Control System In Induction Furnace. *4th International Conference on Modern Electrical and Energy System (MEES)*, Kremenchuk, Ukraine. 20–23 October, 2022. Kremenchuk, 2022. p. 535-538. DOI: [10.1109/MEES58014.2022.10005650](https://doi.org/10.1109/MEES58014.2022.10005650).

12. Lebed' V., Subotin O., Tselik Y. Prerequisites for creating an automated control system for the process of thermal assembly of oversized composite gear wheels. *Машинобудування*, 2021. № 27. С. 5–21. DOI: <https://doi.org/10.32820/2079-1747-2021-27-5-21>.

13. Subotin O. V. Information security of rental management systems. *International scientific conference "MININGMETALTECH 2023 : conference proceedings (November 29–30, 2023. Riga, the Republic of Latvia)*. Riga, Latvia : "Baltija Publishing", 2023. Vol. 2. p. 68 - 71. DOI: <https://doi.org/10.30525/978-9934-26-361-3-102>.

14. Суботін О. В. Діагностика технічного стану роторних механізмів шахтної підйомної машини ЦР 5-3/0,6. *Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології у виробництві та освіті: стан, досягнення, перспективи розвитку* : матеріали Всеукраїнської науково-практичної Internet-конференції (11-17 березня 2024 року). Черкаси, 2024. С. 12-14.

15. Суботін О. В., Мінаєнко О. Г., Штода М. М. Інформаційно-вимірювальна система правильної машини для контролю зазора робочих роликів. *Науковий Журнал Метінвест Політехніки*. Серія: Технічні науки. 2024. № 2. С.86-91. DOI: <https://doi.org/10.32782/3041-2080/2024-2-13>.

16. Balas V. E., Bansal R. C., Mangipudi S. K., Dawn S. Proceedings of the International Conference on Artificial Intelligence Techniques for Electrical Engineering Systems (AITEES 2022). Volume 3. Springer Nature, 2022. 307 p. DOI: <https://doi.org/10.2991/978-94-6463-074-9>. URL: <https://read.kortext.com/library/books/2138720>.

17. Karabegovic I., Kovačević A., Mandzuka S. New Technologies, Development and Application VI. Volume 2. Cham : Springer Nature, 2023. 705 p. URL: [https://read.kortext.com/library/books\(book:2364227\)](https://read.kortext.com/library/books(book:2364227)).

18. Soldatos J. Artificial Intelligence in Manufacturing. Enabling Intelligent, Flexible and Cost-Effective Production Through AI. Cham : Springer Nature, 2024. 570 p. DOI: <https://doi.org/10.1007/978-3-031-46452-2>. URL: [https://read.kortext.com/library/books\(book:2550757\)](https://read.kortext.com/library/books(book:2550757)).

#### Web-ресурси


1. Mechatronics : international journal : веб-сайт. URL: <https://www.sciencedirect.com/journal/mechatronics> (дата звернення: 10.09.2024).

2. Технічні науки та технології : науковий журнал : веб-сайт. URL: <http://tst.stu.cn.ua/issue/view/16026/8928> (дата звернення: 10.09.2024).

3. Штучний інтелект : науковий журнал : веб-сайт. URL: <http://jai.in.ua/index.php> (дата звернення: 10.09.2024).

4. Robotics : Curlie : веб-сайт. URL: <https://curlie.org/Computers/Robotics> (дата звернення: 10.09.2024).

5. Технологія машинобудування для електромеханіків : Букліб : веб-сайт. URL: <https://buklib.net/books/36247/> (дата звернення: 10.09.2024).



6. Robotics & Mechatronics 1: Machine Theory & Production Lines : Udemу : веб-сайт. URL: <https://www.udemy.com/course/robotics-mechatronics-1-machine-design-theory/> (дата звернення: 10.09.2024).

7. Industrial Robotics. Mathematical models and practical applications : Udemу : веб-сайт. URL: <https://www.udemy.com/course/industrial-robotics/> (дата звернення: 10.09.2024).

8. Robótica Industrial Hiwin. Aprenda Programar Robôs Industriais com esse Simulador : Udemу : веб-сайт. URL: <https://www.udemy.com/course/roboticaindustrial/> (дата звернення: 10.09.2024).

9. Міністерство освіти і науки України : веб-сайт. URL: <https://mon.gov.ua/> (дата звернення: 15.09.2024).

10. Kortext : веб-сайт. URL: <https://kortext.com/> (дата звернення: 15.09.2024).

11. Research4life : веб-сайт. URL: <https://portal.research4life.org/> (дата звернення: 15.09.2024).

12. Інституційний репозитарій ТОВ «ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ «МЕТІНВЕСТ ПОЛІТЕХНІКА» : веб-сайт. URL: <https://dspace.mipolytech.education/home> (дата звернення: 15.09.2024).

13. Центральна державна науково-технічна бібліотека гірничо-металургійного комплексу України : веб-сайт. URL: <http://cgntb.dp.ua/> (дата звернення: 15.09.2024).



## 6 АКАДЕМІЧНІ ПОЛІТИКИ

Як член спільноти Технічного університету «МЕТІНВЕСТ ПОЛІТЕХНІКА» Ви маєте дотримуватися певних стандартів та академічної політики:

Академічна недоброчесність вигляді академічного плагіату; фабрикації; фальсифікації; списування обману; хабарництва; необ'єктивного оцінювання; надання здобувачам освіти під час проходження ними оцінювання результатів навчання допомоги чи створення перешкод, не передбачених умовами та/або процедурами проходження такого оцінювання; впливу у будь-якій формі (прохання, умовляння, вказівка, погроза, примушування тощо) на педагогічного (науково-педагогічного) працівника з метою здійснення ним необ'єктивного оцінювання результатів навчання – прямо заборонено (докладніше про це – у Положенні про академічну доброчесність здобувачів вищої освіти та науково-педагогічних працівників ТОВ ТЕХНІЧНОГО УНІВЕРСИТЕТУ «МЕТІНВЕСТ ПОЛІТЕХНІКА»); і в разі виявлення – *відповідний захід контролю (контрольну точку) буде оцінено в 0 балів за з наступним повідомленням декану факультету та голові комісії з академічної доброчесності Університету.*

В разі випадку надання здобувачам освіти під час проходження ними оцінювання результатів навчання допомоги чи створення перешкод, не передбачених умовами та/або процедурами проходження такого оцінювання; впливу у будь-якій формі (прохання, умовляння, вказівка, погроза, примушування тощо) на педагогічного (науково-педагогічного) працівника з метою здійснення ним необ'єктивного оцінювання результатів навчання студент може оскаржити процедури оцінювання за процедурами, передбаченими Положенням про організацію освітнього процесу (розділ 10).

Матеріали в рамках курсу, захищені авторським правом, можуть бути використані лише тільки здобувачами освіти, яким призначено даний курс і для цілей, пов'язаних з цим курсом і не можуть поширюватися.

Спілкування з однокурсниками та викладачем має бути професійним та ввічливим.

Очікується, що Ви перевірятимете всі Ваші письмові повідомлення, включаючи поштові повідомлення та повідомлення у MS Teams на коректність змісту та мови.

Університет прагне підтримувати середовище, вільне від дискримінації або дискримінаційних домагань, спрямованих на будь-яку людину або групу в межах своєї спільноти - здобувачів освіти, співробітників або відвідувачів.

Докладніше про академічні політики стосовно етичності поведінки, академічної доброчесності та протидію булінгу можна дізнатися за посиланням: [Академічні політики : Polytechnic \(metinvest.university\)](https://polytechnic.metinvest.university)