

Руководитель ОП

к.т.н., доцент

О.В. Кочнева

Составители:

д.т.н., доцент

А.Н.Волков

д.т.н., доцент

А.Н. Тимофеев

Программа рассмотрена и рекомендована к изданию Научно-техническим советом (протокол № 5 от «21» марта 2022 г.).

1. Область применения и нормативные ссылки

Программа вступительного испытания сформирована на основе федеральных государственных требований по программам подготовки научных и научно-педагогических кадров в аспирантуре и порядка приема на обучение по образовательным программам высшего образования - программам подготовки научных и научно-педагогических кадров в аспирантуре.

2. Структура вступительного экзамена

Программа вступительного испытания сформирована на основе федеральных государственных образовательных стандартов высшего образования по программам специалитета или магистратуры.

Программа содержит перечень тем (вопросов) по специальной дисциплине соответствующей научной специальности **2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы**

Вступительное испытание по специальной дисциплине состоит из двух блоков:

- теоретический экзамен, проводимый очно в письменной и/или устной форме (максимальный балл – 100);

- портфолио (максимальный балл – 100).

Минимальное количество баллов для теоретического экзамена составляет 50 баллов.

При получении по теоретическому экзамену результата ниже минимального балла, портфолио не рассматривается и не суммируется с результатом теоретического экзамена.

2.1. Оценка индивидуальных достижений. Структура портфолио

Максимальная возможная оценка за индивидуальные достижения (портфолио) составляет 100 баллов.

Для участия в конкурсе оценки индивидуальных достижений (портфолио) абитуриент может представить следующие документы, подтверждающие его достижения:

а. Доклады на международных и российских конференциях, научных семинарах, научных школах и т.д. по направлению будущего диссертационного исследования. Подтверждается представлением программы конференции, диплома (сертификата) участника.

б. Опубликованные или принятые к публикации научные работы (статьи, доклады в сборниках докладов). Подтверждается представлением электронных копий подлинников, ссылкой на открытые источники, справкой из редакции о принятии к публикации с обязательным указанием номера журнала и страниц. Публикации должны относиться к тому же направлению, что и тема будущего диссертационного исследования.

с. Свидетельства о государственной регистрации программ и баз данных, патенты на изобретения, патенты на полезные модели, и проч.

д. Участие в научно-исследовательских проектах, академических грантах. Подтверждается данными проекта (название, номер гранта, фонд), контактными данными руководителя проекта и краткой аннотацией (не более 200 слов), разъясняющей суть работы абитуриента.

Перечень достижений портфолио, учитываемых при приеме на обучение

№ п/п	Индивидуальное достижение	Подтверждающий документ	Количество баллов за каждое достижение
1.	Научные публикации (тематика публикации должна соответствовать научной специальности, по которой поступающий участвует в конкурсе):	Копия статьи с выходными данными журнала, DOI, URL	
	в журналах перечня ВАК;		10
	в журналах индексируемых в Scopus и (или) WoS (в том числе входящих в базу данных RSCI) Q1 или Q2;		25
	в журналах индексируемых в Scopus и (или) WoS (в том числе входящих в базу данных RSCI) Q3 или Q4.		15
2.	Гранты, проекты по выполнению научно-исследовательских и опытно-конструкторских работ, тематика которых соответствует направлению подготовки в конкурсе, по которому участвует поступающий, и в которых он являлся:	Копия подписанного соглашения с грантодателем	
	руководителем		10
	исполнителем		5
3.	Наличие документа, удостоверяющего авторство (соавторство) поступающего на достигнутый им научный (научно-методический, научно-технический, научно-творческий) результат интеллектуальной деятельности:	Копия патента или свидетельства	
	– патент на изобретение;		10
	– патент на полезную модель;		7
	– свидетельство о государственной регистрации программ для ЭВМ;		5
	– свидетельство о государственной регистрации базы данных;		5
	– свидетельство о государственной регистрации топологии интегральных микросхем.		5

№ п/п	Индивидуальное достижение	Подтверждающий документ	Количество баллов за каждое достижение
4.	<p>Публикация в материалах международных и всероссийских научно-технических конференций, включая публикации в выпусках научных журналов, публикующих статьи по итогам конференций (изданиях типа Conference series и(или) Proceedings), проводимых не ранее чем за 2 года, предшествующих приему. Тематика публикации должна соответствовать научной специальности, по которой поступающий участвует в конкурсе:</p> <p>за конференцию, индексируемую в базе данных Web of Science и (или) Scopus (индексация сборника или журнала с публикацией подтверждается ссылкой или скриншотом из базы данных).</p> <p>за прочие конференции.</p>	Копии материалов конференций (тезисов докладов) с приложением титульных листов, DOI, URL (при наличии)	
			5
			3
5.	Наличие дипломов победителей мероприятий международного и всероссийского значения, подтверждающие успехи в профессиональной подготовке кандидата для поступления в аспирантуру.	Копия диплома	3

Оценка индивидуальных достижений проводится на собеседовании.

2.2. Структура и процедура проведения теоретического экзамена

Максимальная возможная оценка за теоретический экзамен составляет 100 баллов. Собеседование состоит из двух частей.

1) Ответ на вопросы в соответствии с научной специальностью будущей научно-исследовательской работы (диссертации).

Абитуриент выбирает билет, содержащий два вопроса из представленных в программе собеседования тем.

Абитуриенту предоставляется 30 минут на подготовку. В ходе ответа комиссия может задавать уточняющие вопросы.

2) Беседа по планируемому направлению исследований. Абитуриенту необходимо раскрыть следующие вопросы: предполагаемая тема научно-исследовательской работы, формулировка проблемы, цели ее исследования, новизна. В ходе ответа комиссия может задавать уточняющие вопросы.

2.3. Перечень тем для теоретического экзамена

1. Основы механики и теории автоматического управления

Механическая система. Постановка и решение задач статики, кинематики и динамики систем тел при наличии связей. Степени свободы и обобщенные координаты.

Составление выражений для кинетической и потенциальной энергии. Уравнения Лагранжа второго рода. Прямая и обратная задачи динамики. Типовые механизмы, их назначение и задачи их расчета. Кинематика механизмов, расчет распределений скоростей и ускорений. Расчеты деформаций звеньев механизмов. Колебания механизмов, расчет собственных частот и форм свободных колебаний. Расчет режимов вынужденных колебаний. Программные движения систем. Линеаризация уравнений динамики. Приводы и их типовые характеристики, методы управления приводами. Достоинства и недостатки пневмо-, гидро- и электроприводов. Механическая система, как объект управления. Структуры систем автоматического управления механическими системами. Учет ограничений по кинематическим параметрам, силам и моментам.

2. Основы мехатроники

Краткая история становления мехатроники. Синтез наук в мехатронике (электроники, механики, компьютерных технологий). Предпосылки появления робототехники и мехатроники и ключевые факторы развития. Основные понятия, термины и определения, стандартизация в робототехнике. Принцип синергетической интеграции элементов робототехнических и мехатронных систем. Примеры мехатронных модулей и подсистем, их назначение, классификация, типовые кинематические схемы, особенности компоновочных решений и конструкций. Прецизионные механические системы в мехатронике; особенности конструкции и компоновки. Мехатронные устройства в микросистемном исполнении. Обобщенная структура типовой мехатронной системы. Принцип программно-аппаратной интеграции в реализации мехатронной системы. Социальное и экономическое значение достижений мехатроники.

3. Основы робототехники

Основные этапы развития робототехники. Функциональное назначение и классификация роботов по областям применения. Промышленные роботы, вспомогательные и технологические роботы. Основные операции, выполняемые технологическими роботами: сварка (шовная и точечная), окрашивание, сборка, механообработка, контроль и измерения. Типовые конструкции отечественных и зарубежных манипуляционных промышленных роботов. Классификация промышленных роботов по типу кинематической схемы. Переносные и ориентирующие степени свободы. Роботы для экстремальных условий: для выполнения операций под водой, в космическом пространстве, при ликвидации последствий аварий и т.д. Мобильные роботы и телеоператоры. Транспортные роботы на колесных и гусеничных шасси. Шагающие роботы, экзоскелеты. Роботы, перемещающиеся по наклонным, вертикальным и произвольно ориентированным в пространстве поверхностям при различных принципах удерживания. Обобщенная функциональная схема, элементы и подсистемы роботов: манипуляторы; захватные устройства; рабочий инструмент; силовые агрегаты; механизмы разгрузки; системы очувствления; управляющие устройства; средства передвижения. Демонстрационные роботы и особенности требований к ним.

4. Робототехнические системы и комплексы

Понятие робототехнической системы (РТС) и качественные особенности. Типовая структура и подсистемы РТС. Робототехника в современном автоматизированном производстве. Организация робототехнологических ячеек, участков и гибких

производственных систем. Требования к технологическому процессу и конструкции изделий, обусловленные спецификой сопряжения с роботами. Принципы построения информационно-измерительной структуры компьютеризированного производства, при создании и использовании РТС. Применение РТС в непромышленной сфере для выполнения сложных манипуляционных операций в недетерминированных условиях. Проблемы связанного управления многокомпонентными системами при необходимости координации движений. Мини- и микроробототехнические системы и комплексы, последние достижения в этой области. Особенности и сферы применения в настоящее время и в перспективе.

5. Математические модели роботов, манипуляционных механизмов и мехатронных систем

Типовые системы координат, согласование систем координат с кинематическими схемами роботов, однородные координаты. Методы решения задачи о положении звеньев манипулятора; прямая и обратная задачи геометрии и кинематики манипулятора. Определение обобщённых координат, скоростей и ускорений звеньев манипулятора и рабочих органов. Особенности решения обратной задачи кинематики для механизмов со структурной избыточностью. Уравнения кинестатики манипуляционного механизма. Уравнения динамики манипулятора в матричной форме. Компьютерное составление уравнений динамики. Методы математического моделирования уравнений динамики манипуляционного механизма. Решение первой (обратной) и второй (прямой) задач динамики для манипулятора. Уравнения движения мобильного робота на колесных шасси. Кинематика и динамика колесных роботов, как механических систем с неголономными связями. Модели движения с колесных роботов учетом проскальзывания. Методы задания микроперемещений и управления микроперемещениями. Особенности динамики мини- и микроробототехнических и мехатронных устройств и систем. Моделирование динамики при использовании компьютерного пакета Simulink.

6. Исполнительные подсистемы в робототехнике и мехатронике

Классификация приводов, используемых в робототехнике и мехатронике. Электромеханические приводы постоянного тока. Приводы с бесконтактными двигателями постоянного тока. Приводы переменного тока. Приводы на базе шаговых двигателей. Высокомоментные безредукторные приводы. Использование линейных двигателей и многофазных магнитов. Электрогидравлические и электропневматические приводы в робототехнике и мехатронике. Струйные системы управления пневматическими приводами. Энергетический расчёт силовых агрегатов и принципы выбора их элементов. Математическая модель исполнительной системы. Методы регуляционного расчёта приводов. Принцип подчиненного регулирования. Влияние нелинейных факторов на работу исполнительной системы. Методика расчёта и автоматизированного проектирования исполнительных систем. Электронные силовые подсистемы в мехатронике: принципы построения, основные характеристики и области применения. Особенности расчёта и программно-аппаратной реализации исполнительных систем в мехатронике.

7. Информационно-сенсорные системы в робототехнике и мехатронике

Типы и виды информационных устройств систем, применяемых в робототехнике и мехатронике. Датчики внешней и внутренней информации. Датчики ближнего и дальнего действия, кинестетические датчики. Датчики положения, скорости, ускорения, сил и моментов, тактильные датчики. Применение лазерных и ультразвуковых дальномеров. Системы технического зрения; их структура, аппаратные средства. Предварительная обработка информации. Применение методов искусственного интеллекта в задаче распознавания объектов и анализа рабочей сцены. Системы силомоментного очувствления; конструкции датчиков; способы обработки сигналов. Способы получения интегральной оценки рабочей сцены с использованием датчиков различной модальности. Взаимодействие информационно-сенсорной и управляющей систем робота или мехатронного агрегата.

8. Автоматическое управление манипуляционными механизмами и мехатронными системами

Принцип кинематического управления манипулятором (по положению, по вектору скорости, по вектору силы). Полуавтоматическое, командное и копирующее управление, Методы динамического управления манипуляторами. Системы управления манипуляторами двустороннего действия (обратимые и необратимые, симметричные и несимметричные системы); методы анализа и синтеза таких систем. Оптимальное управление манипуляторами, критерии оптимизации; ограничения. Методы адаптивного управления роботами. Принципы обучения автоматических манипуляторов. Управление мобильными роботами; методы кинематического и динамического управления подвижной платформой. Управление робокаром. Управление мобильным роботом в условиях неопределённости на основе нечеткой логики. Методика кинематического и динамического расчёта механических прецизионных подсистем мехатронных модулей. Методика их точностного и силового расчётов; методы оптимизации движения механических подсистем. Системный подход при проектировании мехатронных систем; методы автоматизированного моделирования и проектирования. Современные методы интеллектуального управления мехатронными системами. Нейросетевое управление мехатронными системами.

9. Управление робототехническими системами

Требования к управлению робототехническими системами. Постановка задачи управления робототехнической системой. Понятие мультиагентной системы. Математический аппарат теории распределенных систем управления. Конечные автоматы. Математическое описание робототехнологического комплекса как сети конечных автоматов. Представление технологического задания в виде сети Петри. Понятие об управляющей структуре. Методы синтеза управляющих структур. Способы реализации локальных управляющих сетей, включающих роботы и автоматизированное технологическое оборудование. Взаимодействие системы управления робототехнологического комплекса с системой управления современного компьютеризированного производства. Системы автоматизированного проектирования роботизированных технологических комплексов. Применение робототехнических систем в непромышленной сфере. Микроробототехнические системы: методы исследования, проектирования и оптимизации. Особенности управления мехатронными системами. Применение методов искусственного интеллекта для управления робототехническими

системами. Принципы диалогового и супервизорного управления и их применение в робототехнике.

10. Вычислительные средства робототехнических и мехатронных систем

Принцип микропроцессорного управления. Структура и состав микропроцессорной системы для обработки информации и управления в РТС. Типовые схемы и способы программирования микропроцессоров. Архитектура микроконтроллера, работающего в реальном масштабе времени; особенности программного обеспечения. Организация интерфейса с оборудованием. Принципы построения мультипроцессорной системы управления роботом и робототехнических систем. Типы управляющих устройств, применяемых для управления промышленными роботами и робототехнологическими комплексами. Аппаратные средства реализации информационно-сенсорных систем, включая системы технического зрения. Использование универсальных компьютеров и рабочих станций для управления роботами и их программирования в режиме «off-line». Компьютерные управляющие подсистемы в мехатронике; принципы построения и архитектура аппаратной части.

2.4. Перечень вопросов для теоретического экзамена

1. Переход от исходной содержательной постановки задач манипулирования к формализованной постановке программирования траекторий в базовой системе координат и законов движения при выдерживании ограничений на параметры движения.
2. Выбор числа степеней свободы манипулятора робота, исходя из требований к выполняемым технологическим операциям. Механизмы манипуляторов последовательной и параллельной структур, их достоинства и недостатки.
3. Прямая и обратная задачи геометрии и кинематики механизмов манипуляторов при различных кинематических схемах. Подходы к их моделированию.
4. Выбор типа и числа степеней свободы манипуляторов в зависимости от назначения (обслуживание станков и другого оборудования, точечная и шовная сварка, окраска и нанесение покрытий, механообработка). Сравнительный анализ различных кинематических схем.
5. Особенности конструкций и элементов подсистем роботов, предназначенных для работы в экстремальных условиях без человека (в космосе, под водой, в агрессивных средах и пр.).
6. Принципиальные, схемные и конструктивные решения транспортных роботов при различных видах несущих шасси: колесных, гусеничных, шагающих (многоногих) и пр. Их достоинства и недостатки. Способы и схемы управления их движением.
7. Процедура составления уравнений Лагранжа второго рода для механизмов манипуляторов роботов при исследовании динамики. Структура этих уравнений. Идеализированный случай независимости уравнений. Наличие перекрестных связей и их влияние на динамику.
8. Программирование движений многозвенных манипуляторов при позиционном и контурном автоматическом управлении. Критерии быстродействия и точности выполнения движений.

9. Задачи и методы решения задач оптимизации управлений. Учет влияния неопределенности, погрешностей получения информации о параметрах положения и движения, а также ограничений по мощности приводов.
10. Анализ преимуществ и недостатков электромеханических приводов для двигателей различных типов, комплектных приводов, пневмоприводов и гидроприводов. Влияние ограничений по скоростям и силам (моментам) при исследовании динамики манипуляторов.
11. Принципы копирующего управления манипуляторами в автоматизированных и ручных режимах, управление по вектору скорости и вектору силы.
12. Рабочие органы промышленных роботов. Захватные устройства зажимного типа, вакуумные, электромагнитные и пр. Технологические рабочие органы роботов для нанесения покрытия, механообработки и пр., требования к ним.
13. Демонстрационные роботы, области их использования. Типовые примеры. Особенности конструкций демонстрационных роботов для различных условий использования. Антропоморфные и зооморфные демонстрационные роботы.
14. Особенности математического моделирования динамики роботов при учете упругости звеньев и соединений в шарнирах для позиционного и контурного управления. Методика моделирования в среде Simulink.
15. Методы, методики и используемые технические средства при экспериментальном определении показателей точности манипуляционных роботов в режимах отработки программных траекторий и позиционирования в заданных точках. Нормирование показателей точности.
16. Типовые структуры мехатронных модулей и распределение требований к точности и надежности между их основными функциональными элементами. Связь мехатроники с теорией автоматического управления.
17. Особенности компоновки и конструктивного выполнения мехатронных модулей и их основных составных частей в зависимости от их назначения и основных технических требований.
18. Варианты назначения и состав типового роботизированного (робототехнического) комплекса. Требование единства логики, алгоритмического и программного управления робототехнического комплекса. Особенности и примеры использования единого интерфейса.
19. Методы и способы координации движений и этапов выполнения операций в робототехнических комплексах.
20. Мини- и микроробототехнические робототехнические комплексы и системы. Особенности принципов действия основных устройств и требований к их автоматическому управлению.
21. Физические величины, подлежащие измерению в роботах, робототехнических и мехатронных системах. Датчики положения, скоростей и ускорений. Варианты выходных сигналов и возможности обработки в аналоговой и цифровой формах.
22. Метрологические характеристики датчиков, используемых в мехатронике и робототехнике. Диапазоны, погрешности, стабильность и надежность.
23. Алгоритмы и программные средства тригонометрических преобразований координат и скоростей, сглаживания и регистрации выходных сигналов датчиков в робототехнике и мехатронике.

24. Принципы использования нечеткой логики при построении систем автоматического управления роботами, робототехническими комплексами и мехатронными системами.
25. Принципы интеллектуального управления. Структура и особенности нейросетевых структур и их применение в мехатронике при совместном управлении несколькими степенями свободы. Сравнение с традиционными способами автоматического управления.

2.5. Критерии оценки теоретического экзамена

Оценка знаний поступающего в аспирантуру производится по сто бальной шкале.

100 баллов выставляется экзаменационной комиссией за обстоятельный и обоснованный ответ на все вопросы экзаменационного билета и дополнительные вопросы членов экзаменационной комиссии. Поступающий в аспирантуру в процессе ответа на вопросы экзаменационного билета правильно определяет основные понятия, свободно ориентируется в теоретическом и практическом материале по предложенной тематике.

75 баллов выставляется поступающему в аспирантуру за правильные и достаточно полные ответы на вопросы экзаменационного билета, которые не содержат грубых ошибок и неточностей в трактовке основных понятий и категорий, но в процессе ответа возникли определенные затруднения при ответе на дополнительные вопросы членов экзаменационной комиссии.

50 баллов выставляется поступающему в аспирантуру при недостаточно полном и обоснованном ответе на вопросы экзаменационного билета и при возникновении серьезных затруднений при ответе на дополнительные вопросы членов экзаменационной комиссии.

0 баллов выставляется в случае отсутствия необходимых для ответа на вопросы экзаменационного билета теоретических и практических знаний.

2.6. Список рекомендуемой литературы

3. Артоболевский, Иван Иванович. Теория механизмов и машин : Учеб. для вузов / И.И. Артоболевский. 4-е изд., перераб. и доп. Москва : Наука, 1988. 639 с. : ил. ISBN 502013810X.
4. Лопота, Александр Витальевич (1978-). Основы проектирования техники : учебное пособие / А. В. Лопота, Е. И. Юревич ; Центральный научно-исследовательский и опытно-конструкторский институт робототехники и технической кибернетики . Санкт-Петербург : Изд-во Политехн. ун-та, 2017. 153 с. : ил. ; 20 см. ISBN 978-5-7422-5895-7.
5. Юревич, Евгений Иванович (1926-). Робототехника : учебное пособие / Е. И. Юревич ; Санкт-Петербургский государственный политехнический университет, Центральный научно-исследовательский и опытно-конструкторский институт робототехники и технической кибернетики. Санкт-Петербург : Изд-во Политехн. ун-та, 2005. 299 с. : ил.
6. Попов, Евгений Павлович. Основы робототехники : введение в специальность : учебник для вузов по спец. "Робототехнические системы и комплексы" / Е. П. Попов, Г. В. Письменный. Москва : Высшая школа, 1990. 222, [2] с. : ил. ; 21 см. ISBN 5060016447.
7. Юревич, Евгений Иванович (1926-). Основы робототехники : учебное пособие для вузов по направлению подготовки дипломированных специалистов 652000 "Мехатроника и робототехника" (специальность 210300 "Роботы и робототехнические системы") / Е. И. Юревич. 3-е изд. СПб. : БХВ-Петербург, 2010. VIII, 359 с. : ил. ; 24 см + 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). ISBN 9785941579426.

Приложение

Сведения об достижениях портфолио кандидата для поступления по программам подготовки научных и научно-педагогических кадров в аспирантуре СПбПУ

(Ф.И.О. кандидата для поступления в аспирантуру)			
(научная специальность)			
№ п/п	Индивидуальное достижение	Количество баллов за каждое достижение	Рейтинговая оценка показателя, общий балл
1.	Научные публикации (тематика публикации должна соответствовать научной специальности, по которой поступающий участвует в конкурсе): в журналах перечня ВАК;	10	
	в журналах индексируемых в Scopus и (или) WoS (в том числе входящих в базу данных RSCI) Q1 или Q2;	25	
	в журналах индексируемых в Scopus и (или) WoS (в том числе входящих в базу данных RSCI) Q3 или Q4.	15	
2.	Гранты, проекты по выполнению научно-исследовательских и опытно-конструкторских работ, тематика которых соответствует направлению подготовки в конкурсе, по которому участвует поступающий, и в которых он являлся:		
	руководителем,	10	
	исполнителем.	5	
3.	Наличие документа, удостоверяющего авторство (соавторство) поступающего на достигнутый им научный (научно-методический, научно-технический, научно-творческий) результат интеллектуальной деятельности:		
	– патент на изобретение;	10	
	– патент на полезную модель;	7	
	– свидетельство о государственной регистрации программ для ЭВМ;	5	
	– свидетельство о государственной регистрации базы данных;	5	
	– свидетельство о государственной регистрации топологии интегральных микросхем.	5	
4.	Публикация в материалах международных и всероссийских научно-технических конференций, включая публикации в выпусках научных журналов, публикующих статьи по итогам конференций (изданиях типа Conference series и(или) Proceedings), проводимых не ранее чем за 2 года, предшествующих приему (тематика публикации должна соответствовать научной специальности, по которой поступающий участвует в конкурсе): за конференцию, индексируемую в базе данных Web of Science и (или) Scopus (индексация сборника или журнала с публикацией подтверждается ссылкой или скриншотом из базы данных);	5	
	за прочие конференции.	3	
5.	Наличие дипломов победителей мероприятий международного и всероссийского значения, подтверждающие успехи в профессиональной подготовке кандидата для поступления в аспирантуру	3	
Суммарный рейтинговый балл			

Кандидат в аспирантуру

(подпись)

(Ф.И.О).

Предполагаемый научный руководитель

(подпись)

(Ф.И.О).

Руководитель образовательных программ
по аспирантуре института

(подпись)

(Ф.И.О).