

ПРИЛОЖЕНИЕ А
ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ МАТЕРИАЛОВ ДЛЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ
ПО ДИСЦИПЛИНЕ «Автоматизация литейного производства»

1. Перечень компетенций с указанием этапов их формирования в процессе освоения образовательной программы

Код контролируемой компетенции	Способ оценивания	Оценочное средство
ПК-1: способностью к систематическому изучению научно-технической информации, отечественного и зарубежного опыта по соответствующему профилю подготовки	Зачет	Комплект контролирующих материалов для зачета
ПК-14: способностью участвовать в работах по доводке и освоению технологических процессов в ходе подготовки производства новой продукции, проверять качество монтажа и наладки при испытаниях и сдаче в эксплуатацию новых образцов изделий, узлов и деталей выпускаемой продукции	Зачет	Комплект контролирующих материалов для зачета
ПК-4: способностью участвовать в работе над инновационными проектами, используя базовые методы исследовательской деятельности	Зачет	Комплект контролирующих материалов для зачета

2. Описание показателей и критериев оценивания компетенций на различных этапах их формирования, описание шкал оценивания

Показатели оценивания компетенций представлены в разделе «Требования к результатам освоения дисциплины» рабочей программы дисциплины «Автоматизация литейного производства» с декомпозицией: знать, уметь, владеть.

При оценивании сформированности компетенций по дисциплине «Автоматизация литейного производства» используется 100-балльная шкала.

Критерий	Оценка по 100-балльной шкале	Оценка по традиционной шкале
Студент проявил знание программного материала, демонстрирует сформированные (иногда не полностью) умения и навыки, указанные в программе компетенции, умеет (в основном) систематизировать материал и делать выводы	25-100	<i>Зачтено</i>
Студент не усвоил основное содержание материала, не умеет систематизировать информацию, делать выводы, четко и грамотно отвечать на заданные вопросы,	0-24	<i>Не зачтено</i>

демонстрирует низкий уровень овладения необходимыми компетенциями		
---	--	--

3. Типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности.

№ пп	Вопрос/Задача	Проверяемые компетенции
1	Достоинства и целесообразность автоматизации. Способы автоматического управления. Десять основных групп функциональных узлов схем автоматического управления. Датчики контроля пути механизма и фиксации местоположения изделия. Основные типы электрических датчиков положения. Методика составления схем путевой автоматики (рефлексных схем).	ПК-1, ПК-14, ПК-4
2	Автоматическое управление в функции времени с использованием электромагнитных и электронных конденсаторных реле. Автоматическое управление в функции времени с использованием пневматических и счётно-импульсных реле. Автоматическое управление в функции давления. □ Автоматическое программное управление.	ПК-1, ПК-14, ПК-4
3	Классификация машин-автоматов. Понятие автоматических линий. Принципы агрегатирования линий. Классификация линий литейного производства. Классификация автоматических литейных линий. Состав автоматических литейных линий. • Примеры компоновок автоматических литейных линий. Пример компоновки автоматической литейной линии и описание ее работы. Этапы проектирования систем управления автоматическими линиями. Понятие о структурной схеме, циклограмме и тактограмме автомата (линии).	ПК-1, ПК-14
4	Понятие о гибком автоматизированном производстве. Понятие о роботизации, промышленном роботе и манипуляторе. Понятие о роботизированных: технологическом комплексе (РТК) и системе машин (РСМ). Структура роботизированного технологического комплекса (РТК) Классификация промышленных роботов. Понятие о структуре роботов. Четыре основных схемы манипулятора. Захватные механизмы манипуляторов роботов. Понятие о специальном инструменте, приводах	ПК-1, ПК-14

№ пп	Вопрос/Задача	Проверяемые компетенции
	манипулятора и устройствах перемещения роботов.	
5	Понятие о программном управлении роботами. Понятие об адаптивном управлении роботами; Понятие о бесконтактной лазерной системе видеочувствления роботов. Понятие о бесконтактной телевизионной (кибервизорной) системе видеочувствления роботов. Понятие о контактной системе очувствления роботов (с примерами). Понятие о системе интеллектного управления роботами.	ПК-1, ПК-14
6	Понятие об обучении роботов. Основы непосредственного (прямого) обучения роботов. Основы косвенного (дистанционного) обучения роботов.	ПК-14, ПК-4
7	Понятие надёжности и отказов автоматов. Причины отказов в работе автоматов. Понятие о показателях надёжности автоматов. Пути повышения надёжности автоматических линий.	ПК-1, ПК-14, ПК-4

4. Файл и/или БТЗ с полным комплектом оценочных материалов прилагается.