

**ПРИЛОЖЕНИЕ А**  
**ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ МАТЕРИАЛОВ ДЛЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ**  
**ПО ДИСЦИПЛИНЕ «Механизация и робототехника в пищевых производствах»**

**1. Перечень оценочных средств для компетенций, формируемых в результате освоения дисциплины**

<b>Код контролируемой компетенции</b>	<b>Способ оценивания</b>	<b>Оценочное средство</b>
ПК-1: Способен осуществлять конструирование элементов технологических машин и оборудования пищевой промышленности	Курсовая работа; экзамен	Контролирующие материалы для защиты курсовой работы; комплект контролирующих материалов для экзамена
ПК-3: Способен выполнять операции технического обслуживания, монтажа, наладки и испытаний технологических машин и оборудования пищевой промышленности	Курсовая работа; экзамен	Контролирующие материалы для защиты курсовой работы; комплект контролирующих материалов для экзамена
ПК-4: Способен применять инновационные подходы при проектировании и конструировании элементов технологических систем пищевой промышленности	Курсовая работа; экзамен	Контролирующие материалы для защиты курсовой работы; комплект контролирующих материалов для экзамена

**2. Описание показателей и критериев оценивания компетенций, описание шкал оценивания**

Оцениваемые компетенции представлены в разделе «Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с индикаторами достижения компетенций» рабочей программы дисциплины «Механизация и робототехника в пищевых производствах».

При оценивании сформированности компетенций по дисциплине «Механизация и робототехника в пищевых производствах» используется 100-балльная шкала.

<b>Критерий</b>	<b>Оценка по 100-балльной шкале</b>	<b>Оценка по традиционной шкале</b>
Студент освоил изучаемый материал (основной и дополнительный), системно и грамотно излагает его, осуществляет полное и правильное выполнение заданий в соответствии с индикаторами достижения компетенций, способен ответить на дополнительные вопросы.	75-100	<i>Отлично</i>

Студент освоил изучаемый материал, осуществляет выполнение заданий в соответствии с индикаторами достижения компетенций с непринципиальными ошибками.	50-74	<i>Хорошо</i>
Студент демонстрирует освоение только основного материала, при выполнении заданий в соответствии с индикаторами достижения компетенций допускает отдельные ошибки, не способен систематизировать материал и делать выводы.	25-49	<i>Удовлетворительно</i>
Студент не освоил основное содержание изучаемого материала, задания в соответствии с индикаторами достижения компетенций не выполнены или выполнены неверно.	<25	<i>Неудовлетворительно</i>

**3. Типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки уровня достижения компетенций в соответствии с индикаторами**

**1. Конструирование элементов транспортных механизмов и роботов на пищевых предприятиях**

<b>Компетенция</b>	<b>Индикатор достижения компетенции</b>
ПК-1 Способен осуществлять конструирование элементов технологических машин и оборудования пищевой промышленности	ПК-1.2 Способен конструировать элементы технологических машин и оборудования пищевой промышленности

## ДИСЦИПЛИНА

Механизация и робототехника в пищевых производствах

Направление 15.03.02 ТМиО

Профиль «Инновационные технологические системы в пищевой промышленности»

ФГОС ВО 3++ заочная форма

ФОМ 1

Конструирование элементов транспортных механизмов и роботов на  
пищевых предприятиях

1. Привести укрупненный алгоритм тягового расчета ленточных конвейеров
2. Привести укрупненный алгоритм расчета и подбора привода ленточного конвейера
3. Привести алгоритм расчета и подбор натяжного устройства ленточного конвейера
4. Привести алгоритм расчета производительности норрии при ее конструировании
5. Рассказать об особенностях конструирования норрий, препятствующих обратной сыпи в норрийных трубах
6. Привести алгоритм расчета производительности винтового конвейера при его конструировании
7. Привести алгоритм расчета производительности аэрожелоба при его конструировании
8. Привести алгоритм расчета самотечных устройств для сыпучих и штучных грузов, при их проектировании

*2.Правила, нормы и требования технического обслуживания, монтажа, наладки и испытаний транспортных механизмов и роботов на пищевых предприятиях*

<b>Компетенция</b>	<b>Индикатор достижения компетенции</b>
ПК-3 Способен выполнять операции технического обслуживания, монтажа, наладки и испытаний технологических машин и оборудования пищевой промышленности	ПК-3.1 Демонстрирует знание правил, норм и требований технического обслуживания, монтажа, наладки, испытаний технологических машин и оборудования пищевой промышленности

## ДИСЦИПЛИНА

Механизация и робототехника в пищевых производствах

Направление 15.03.02 ТМиО

Профиль «Инновационные технологические системы в пищевой промышленности»

ФГОС ВО 3++ заочная форма

ФОМ 2

Правила, нормы и требования технического обслуживания, монтажа, наладки и испытаний транспортных механизмов и роботов на пищевых предприятиях

1. Обосновать взаимосвязь основных параметров сыпучих грузов с правилами технического обслуживания транспортирующих механизмов
2. Рассказать о правилах технического обслуживания скребкового конвейера
3. Привести пример преимуществ и недостатков нории перед другими транспортирующими механизмов, в том числе с учетом требований монтажа и эксплуатации
4. Рассказать об устройстве, принципе действия аэрожелоба и правилах монтажа и наладки аэрожелобов
5. Рассказать об устройстве и принципе действия самотечного транспорта для штучных грузов, правилах монтажа самотечных устройств
6. Рассказать о правилах монтажа и технического обслуживания взрыворазрядителей на нориях
7. Рассказать об устройстве и принципе действия авторазгрузчиков, правилах их эксплуатации
8. Рассказать об устройстве и принципе действия талей и электротельферов, правилах их монтажа и эксплуатации

*3. Инновации при конструировании и эксплуатации транспортных механизмов и роботов на пищевых предприятиях*

Компетенция	Индикатор достижения компетенции
ПК-4 Способен применять инновационные подходы при проектировании и конструировании элементов технологических систем пищевой промышленности	ПК-4.1 Описывает инновации в сфере оборудования и технологий пищевой промышленности

## ДИСЦИПЛИНА

Механизация и робототехника в пищевых производствах

Направление 15.03.02 ТМиО

Профиль «Инновационные технологические системы в пищевой промышленности»

ФГОС ВО 3++ заочная форма

ФОМ 3

Инновации при конструировании и эксплуатации транспортных механизмов и роботов на пищевых предприятиях

1. Привести примеры вариантов схем приводных станций ленточного конвейера, инновации при организации привода ленточных конвейеров
2. Достоинства и недостатки пневмотранспортных установок, примеры инновации при их внедрении
3. Рассказать об устройстве и принципе действия самотечного транспорта для штучных грузов. Привести примеры инноваций при организации транспортных работ со штучными грузами
4. Рассказать об устройстве роботов и манипуляторов при механизации пищевых производств, примеры инновации при внедрении и обслуживании роботов и манипуляторов
5. Рассказать об устройстве и принципе действия аэрожелоба, привести примеры инновационных подходов при конструировании аэрожелобов
6. Тормозные устройства (остановы), используемые в ПТУ. Инновации при организации остановок транспортирующих механизмов
7. Рассказать об инновационных подходах при проектировании механизации складов напольного хранения сыпучих продуктов
8. Устройство, принцип действия специальных винтовых конвейеров (транспортирующие трубы), примеры инновационных подходов при модернизации линий пищевых производств с помощью транспортирующих труб

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