ОПИСАНИЕ КОМПЕТЕНЦИИ

«МОБИЛЬНАЯ РОБОТОТЕХНИКА»

**Наименование компетенции***:* «Мобильная робототехника»

**Формат участия в соревновании**: индивидуальный

**Описание компетенции**

Мобильная робототехника – это быстроразвивающаяся отрасль, в которой инженер-программист-робототехник играет важную роль. Мобильные роботы находят применение в таких сферах, как промышленность, сельское хозяйство, аэрокосмическая отрасль, горнодобывающее дело и медицина. Специалисты, работающие в области программирования мобильных роботов, разрабатывают решения для автоматизации процессов, улучшения эффективности, повышения безопасности и снижения затрат.

Работа инженера-программиста-робототехника начинается с анализа задач, стоящих перед различными отраслями. Например, в промышленности может возникнуть необходимость разработки роботов для автоматизации производства. В других случаях роботы создаются для работы в опасных или труднодоступных для человека местах. В здравоохранении мобильные роботы применяются для наблюдения за пациентами, доставки медикаментов и оказания телемедицинских услуг.

С ростом потребности в автоматизации и повышении эффективности в различных отраслях профессия инженера-программиста-робототехника становится всё более востребованной. Ожидается, что эта тенденция будет сохраняться в будущем.

Инженеры-программисты-робототехники востребованы в автомобильной промышленности, инженерных компаниях, а также в технологических стартапах, занимающихся роботизированными системами.

**Робототехники могут работать:**

* в компаниях, занимающихся разработкой роботизированных систем и программного обеспечения;
* в научно-исследовательских центрах, работающих в таких областях, как космос, медицина и нефтедобыча;
* в стартапах, ориентированных на инновации в области робототехники.

Важнейшая задача инженера-программиста-робототехника — это разработка программного обеспечения для роботов, которое включает проектирование алгоритмов, системы управления и интеграцию с внешней средой. Также значительную роль в работе этих специалистов играет обслуживание роботов: диагностика, устранение программных ошибок и обновления.

Основные обязанности инженера-программиста-робототехника:

* разработка программного обеспечения для роботов и автоматизированных систем;
* создание алгоритмов для управления роботами с использованием технологий искусственного интеллекта;
* создание интерфейсов и алгоритмов взаимодействия роботов с окружающей средой, таких как техническое зрение и обработка речи;
* тестирование программного обеспечения и выявление критических ошибок;
* обучение пользователей работе с роботами и консультирование по программной части.

В профессиональной деятельности инженера-программиста-робототехника могут использоваться следующие технологии:

* **Системы управления движением и навигации:** применение GPS, SLAM и VSLAM для программирования систем навигации и определения местоположения робота;
* **Компьютерное зрение:** алгоритмы для обработки изображений и распознавания объектов, отслеживания движения;
* **Локализация и картографирование:** использование карт и данных для планирования маршрутов роботов;
* **Системы контроля и управления:** программирование микроконтроллеров и процессоров для взаимодействия с роботами.

Мобильные роботы применяются в различных отраслях, таких как производство, сельское хозяйство, здравоохранение и многие другие. Инженер-программист-робототехник играет ключевую роль в создании программных решений для управления такими роботами.

**Нормативные правовые акты**

* **ФГОС СПО**

1. Федеральный государственный образовательный стандарт «15.02.10 Мехатроника и мобильная робототехника» утверждён 9 декабря 2016 г. №1550 приказом Министерства образования и науки Российской Федерации.
2. Федеральный государственный образовательный стандарт «09.02.08 Интеллектуальные интегрированные системы» утверждён 12.12.2022 № 1095 приказом Министерства просвещения Российской Федерации.
3. Федеральный государственный образовательный стандарт «09.02.01 Компьютерные системы и комплексы» утверждён 28.07.2014 № 849 приказом Министерства образования и науки Российской Федерации.
4. Федеральный государственный образовательный стандарт «15.02.11 Техническая эксплуатация и обслуживание роботизированного производства» утверждён 9 декабря 2016 г. № 1575 приказом Министерства образования и науки Российской Федерации.

* **Профессиональный стандарт**

Профессиональный стандарт «40.138 Оператор мобильной робототехники», утверждённый приказом Министерства труда и социальной защиты Российской Федерации от 3 марта 2016 г. № 84н (зарегистрирован Министерством юстиции Российской Федерации 18 марта 2016 г., регистрационный № 41446).

Профессиональный стандарт «06.001 Программист», утверждённый приказом Министерства труда и социальной защиты Российской Федерации от 20 июля 2022 г. № 424н (зарегистрировано в Минюсте России 22.08.2022 N 69720).

* **ЕТКС**

«Наладчик-монтажник испытательного оборудования» от 21.01.2000 N 5 (ред. от 12.09.2001) утвержден постановлением Минтруда РФ.

«Наладчик технологического оборудования» от 21.01.2000 N 5 (ред. от 12.09.2001) утвержден постановлением Минтруда РФ.

«Наладчик контрольно-измерительных приборов и автоматики» от 15.11.1999 N 45 утвержден постановлением Минтруда РФ.

# «Электромеханик по ремонту и обслуживанию счетно-вычислительных машин». Утвержден Постановлением Минтруда РФ от 15.11.1999 N 45(в редакции Приказа Минздравсоцразвития РФ от 13.11.2008 N 645).

# «Электромеханик по средствам автоматики и приборам технологического оборудования». Утвержден Постановлением Минтруда РФ от 15.11.1999 N 45 (в редакции Приказа Минздравсоцразвития РФ от 13.11.2008 N 645).

* **ГОСТы**

[ГОСТ Р ИСО/МЭК 15026-2002](https://gost2014.ru/D/Gost_dokumentatsii-na-razrabotku-programmnogo-obespecheniya/15026-2002_77936.gost) - Информационная технология. Уровни целостности систем и программных средств (подготовлен ВНИИстандарт, утвержден и введен в действие постановлением Госстандарта России от 11 июня 2002 г. N 237-ст);

ГОСТ 27.002-89 «Надежность в технике. Основные понятия. Термины и определения» (подготовлен ОАО "НИЦ КД", утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 27 декабря 2007 г. N 571-ст);

ГОСТ Р 60.6.3.1-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Методы испытаний сервисных мобильных роботов для работы в экстремальных условиях» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 6 июня 2019 г. N 284-ст);

ГОСТ Р 60.6.0.1-2021 «Роботы и робототехнические устройства. Сервисные мобильные роботы» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 20 мая 2021 г. N 407-ст);

ГОСТ Р 60.0.0.4-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Термины и определения» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 14 февраля 2019 г. N 31-ст);

ГОСТ Р 60.6.3.6-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Методы испытаний роботов для работы в экстремальных условиях. Проходимость. Движение по поверхности с продольными неровностями» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 8 ноября 2019 г. N 1221-ст);

ГОСТ Р 60.6.3.7-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Методы испытаний роботов для работы в экстремальных условиях. Проходимость. Движение по поверхности с поперечными неровностями» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 8 ноября 2019 г. N 1224-ст);

ГОСТ Р 60.6.3.8-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Методы испытаний роботов для работы в экстремальных условиях. Проходимость. Движение по поверхности со ступенчатыми неровностями» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 8 ноября 2019 г. N 1217-ст);

ГОСТ Р 60.6.3.9-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Методы испытаний роботов для работы в экстремальных условиях. Проходимость. Движение с поддерживаемой скоростью» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 8 ноября 2019 г. N 1225-ст);

ГОСТ Р 60.6.3.10-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Методы испытаний роботов для работы в экстремальных условиях. Проходимость. Движение с буксируемым объектом» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 8 ноября 2019 г. N 1219-ст);

ГОСТ Р 60.6.3.11-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Методы испытаний роботов для работы в экстремальных условиях. Взаимодействие человека с роботом при выполнении поисковых работ. Произвольные лабиринты на сложной местности» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 8 ноября 2019 г. N 1220-ст);

ГОСТ Р 60.6.3.12-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Методы испытаний роботов для работы в экстремальных условиях. Радиосвязь в зоне прямой видимости» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 8 ноября 2019 г. N 1222-ст);

ГОСТ Р 60.6.3.13-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Методы испытаний роботов для работы в экстремальных условиях. Радиосвязь вне зоны прямой видимости» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 8 ноября 2019 г. N 1223-ст);

ГОСТ Р 60.1.2.3-2021 «Роботы и робототехнические устройства. Требования безопасности для роботов, работающих совместно с человеком» (подготовлен ИПМ им.М.В.Келдыша РАН и ФКИ МГУ имени М.В.Ломоносова, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 13 августа 2021 г. N 714-ст);

ГОСТ 60.0.2.1-2016 «Роботы и робототехнические устройства. Общие требования по безопасности» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 29 ноября 2016 г. N 1843-ст);

ГОСТ Р 60.0.0.5-2019 «Роботы и робототехнические устройства. Мобильные роботы. Термины и определения» (подготовлен ЦНИИ РТК, утвержден и введен в действие приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 17 октября 2019 г. N 1019-ст).

* **СанПин**

Санитарно-эпидемиологические правила по мобильной робототехнике могут варьироваться в зависимости от конкретной индустрии и локации. Но общими правилами для использования мобильных роботов в защите здоровья и безопасности можно считать следующее:

* роботы должны быть спроектированы, построены и поддерживаться с учетом санитарных норм и правил;
* роботы должны быть проходить регулярные проверки и обслуживание, чтобы соответствовать санитарным стандартам;
* роботы должны быть оборудованы системами детектирования и удаления загрязнений и бактерий и очищаться перед использованием;
* роботы должны быть использованы только в заданных системах или заранее спроектированных средах.

СанПиН 2.2.4-548-96 «Гигиенические требования к микроклимату  
производственных помещений» (разработан НИИ медицины труда РАМН, утвержден и введен в действие приказом Постановлением Госкомсанэпиднадзора России от 1 октября 1996 г., N 21).

Перечень профессиональных задач специалиста по компетенции определяется профессиональной областью специалиста и базируется на требованиях современного рынка труда к данному специалисту*.*

|  |  |
| --- | --- |
| **№ п/п** | **Виды деятельности/трудовые функции** |
| 1 | Анализ возможностей реализации требований к компьютерному программному обеспечению |
| 2 | Введение в эксплуатацию навесного оборудования мобильного РТС |
| 3 | Подготовка управляющей программы для мобильного РТС |
| 4 | Проверка и отладка программного кода |
| 5 | Управление мобильным РТС |
| 6 | Осуществление интеграции программных модулей и компонент и верификации выпусков программного продукта |