Приложение № 49 к приказу Заместителя Председателя Правления Национальной палаты предпринимателей Республики Казахстан «Атамекен» от 24.12.2019г. № 259

Профессиональный стандарт: «Обслуживание и программное сопровождение роботов»

Глоссарий

В настоящем профессиональном стандарте применяются следующие термины и определения:

Информационная технология (ИТ, IT) — это процесс, использующий совокупность средств и методов сбора, обработки и передачи данных для получения информации нового качества о состоянии объекта, процесса или явления. Информационные технологии (ИТ, от англ. Information Technology, IT) - это класс областей деятельности, относящихся к технологиям управления и обработкой огромного потока информации с применением вычислительной техники.

Программное обеспечение - совокупность программ, программных кодов, а также программных продуктов с технической документацией, необходимой для их эксплуатации.

Программируемый логический контроллер (ПЛК; англ. Programmable Logic Controller) - специальная разновидность электронной вычислительной машины. Чаще всего ПЛК используют для автоматизации технологических процессов.

1	1. Паспорт Профессионального стандарт	га	
Название ПС:	Обслуживание и программное сопровож		
Номер ПС:		•	
Названия секции, раздела, группы, класса, и подкласса согласно ОКЭД:	Ј Информация и связь 62 Компьютерное программирование, ко сопутствующие услуги 62.0 Компьютерное программирование, и сопутствующие услуги 62.09. Другие виды деятельности в областехнологий и информационных систем 62.09.1 Другие виды деятельности в областехнологий и информационных систем в функций государственных органов, учреж	консультации и другие сти информационных асти информационных рамках автоматизации	
Обслуживание и программное сопровождение роботов вклю обеспечение ввода в действие промышленных робо Краткое описание ПС: технический контроль за их работой, выполнение программ обеспечения и основное техническое обслуживание функционирования.			
	2. Карточки профессий		
	Техник по робототехнике	4-й уровень ОРК 5-й уровень ОРК	
Перечень карточек	Техник-оператор по обслуживанию	3-й уровень ОРК	
профессий	промышленных роботов	4-й уровень ОРК	
	Техник-программист по обслуживанию	4-й уровень ОРК	
	промышленных роботов	5-й уровень ОРК	

	КАРТОЧКА ПІ ТЕХНИК ПО РОБ	
Код:	3122-2-004	
Код группы:	3122-2	
Профессия:	Техник по робототехни	ике
Другие возможные названия профессии:	Специалист по роботот	гехнике
Квалификационный уровень по ОРК:	4	
Основная цель	Создание, тестиро	
деятельности:	роботизированного об	
Трудовые функции:	Обязательные трудовые функции:	Разработка программного обеспечения для управления роботизированными системами Тестирование изделий робототехники
	Дополнительные трудовые функции:	-
Трудовая функция 1: Разработка программного обеспечения для управления роботизированными системами	Задача 1: Разработка рабочей проектно- конструкторской и эксплуатационной документации роботизированного устройства	 Умения: Разрабатывать рабочие чертежи в соответствии с требованиями стандартов организации, национальных стандартов и технических регламентов Применять системы автоматизированного проектирования Знания: Правила и порядок оформления чертежей, отчетов, проектной конструкторской, рабочей и эксплуатационной конструкторской документации, принятые в организации Основные принципы организации труда Стандартные программные продукты, используемые при оформлении проектной конструкторской, рабочей и эксплуатационной конструкторской документации Принципы использования специального программного обеспечения Умения:
	Задача 2: Разработка программного обеспечения роботизированного устройства	1. Оформление технического описания к программному обеспечению изделий робототехники 2. Применять методики и стратегии тестирования программного обеспечения 3. Писать программный код процедуры

		тестирования
		4. Подготавливать и применять тестовые
		наборы данных
		5. Анализировать, интерпретировать и
		документировать результаты
		тестирования программного обеспечения
		6. Составлять простые схемы
		технологического процесса обработки
		информации
		7. Составлять алгоритмы решения задач
		8. Отображать алгоритмы и процессы с
		помощью блок-схем
		9. Выполнять операции
		технологического процесса обработки
		информации
		Знания:
		1. Требования к созданию руководства
		по эксплуатации программного
		обеспечения
		2. Терминология описания интерфейса
		пользователя
		3. Текстовые и графические редакторы
		4. Основы программирования
		5. Языки, угилиты и среды
		программирования и отладки программного обеспечения
		6. Технологии создания тестовых
		наборов данных
		7. Методы и средства тестирования
		программного обеспечения
		Умения:
		1. Установление соответствия
		технических характеристик изделий
		робототехники проектно-
		конструкторской и эксплуатационной
		документации
		2. Регулировка и наладка электрических
T		схем, используемых в изделиях
Трудовая функция 2:		робототехники
Проверка работоспособности	Задача 1:	3. Регулировка и наладка
раоотоспосооности изделий робототехники	Испытание изделий	кинематических схем, используемых в изделиях робототехники
изделии рооототелники	робототехники	4. Выявление дефектов работы
		электрических схем, используемых в
		изделиях робототехники
		5. Выявление дефектов работы
		кинематических схем, используемых в
		изделиях робототехники
		6. Учет показателей замеченных
		дефектов работы электрических и

			изделиях робототехн	ики
			Знания:	
			1. Основные технически	ие
			характеристики, особ	бенности
			кинематических схем	и и конструкций
			узлов, налаживаемых	хи
			испытываемых систе	² M
			2. Основы метрологии,	стандартизации и
			сертификации	-
			3. Технические средств	а сбора, передачи
			и обработки информа	ации
			4. Технико-эксплуатаци	онные
			характеристики и пра	авила
			технической эксплуа	тации изделий
			робототехники	
			5. Способы измерения г	параметров,
			характеристик и дан	ных режимов
			работы оборудовани.	
Требования к	Ответственность,		олнительность, Логиче	•
личностным	Гибкость мышления	я, Ор	риентация на результат, С	рганизованность,
компетенциям	Креативность.			
Связь с другими				
профессиями в рамках	5	Tex	кник по робототехнике	
ОРК	3			
Связь с ЕТКС или КС	Не представлен	-		
	Уровень			
	образования:	Сп	ециальность:	Квалификация:
Связь с системой	Общее среднее		ехатроника и	Техник-
образования и	образование,		бототехника — — — — — — — — — — — — — — — — — — —	мехатроник
квалификации	ТиПО (5 уровень	-	о отраслям)	Техник по
	МСКО)	(110	о отраслям)	робототехнике
	КАРТОЧКА	ПР	ОФЕССИИ	
	ТЕХНИК ПО Р			
Код:	3122-2-004			
Код группы:	3122-2			
Профессия:	Техник по робототе	хни	ке	
Другие возможные	Специалист по робо	TOT4	ехнике	
названия профессии:	Chequainer no poor	,1010	C/MITING	
Квалификационный	5			
уровень по ОРК:				
Основная цель	Создание, устан		· •	•
деятельности:	роботизированного		* *	занные с ним
	автоматизированнь	іе пр	ооизводственные системн	
			1. Проектирование и ко	1 7 1
			изделий роботизиро	ванного
	Обязательные		оборудования	
Трудовые функции:	трудовые функции:		2. Разработка ПО и проведение	
			тестирования опытн	ых изделий
			робототехники	

	Дополнительные	_
	трудовые функции:	
Трудовая функция 1: Проектирование и конструирование изделий роботизированного оборудования	Задача 1: Разработка схемотехнического решения и проведение расчетов роботизированного оборудования	 Умения: Разработка электрических схем изделий робототехники Выполнение расчетов электрических цепей аналоговых и цифровых электронных узлов изделий робототехники Построение кинематических схем узлов изделий робототехники Расчет режимов работы электрических схем изделий робототехники Расчет режимов работы электрических схем изделий робототехники Выбор элементной базы для разработки электрических схем изделий робототехники Расчет надежности разрабатываемых изделий робототехники Расчет надежности разрабатываемых изделий робототехники Принципы работы и условия эксплуатации проектируемых конструкций Методики кинематических и прочностных расчетов систем Специализированные программные продукты для проведения кинематических и прочностных расчетов Основы схемотехники изделий робототехники Современная элементная база изделий робототехники Современные отечественные и зарубежные пакеты программ для решения схемотехнических задач Методы выполнения технических расчетов
		7. Методики расчета монтажных и принципиальных схем
		Умения:
	Задача 2:	1. Проектировать робототехнические
	Разработка рабочей	системы изделий робототехники с
	проектно-	использованием систем
	конструкторской и	автоматизированного проектирования
	эксплуатационной документации	2. Использовать методики развития творческих способностей
	изделий	обучающихся средствами проектно-
	роботизированного	исследовательской и конструкторской
	оборудования	деятельности в области
		робототехники

3. Применять современные технологии изготовления изделий робототехники 4. Использовать математические модели при разработке конструкторской документации на изделия робототехники 5. Учитывать влияние технологических особенностей изготовления на технические характеристики деталей робототехники 6. Разрабатывать конструкцию изделия в соответствии с требованиями стандартов организации, национальных стандартов и технических регламентов, требованиями заказчика Знания: 1. Правила, требования и нормы единой системы конструкторской документации 2. Физические и механические характеристики конструкционных материалов 3. Прочностные свойства материалов 4. Перечни нормализованных элементов узлов и деталей 5. Типовые конструкции и конструктивные решения изделий робототехники 6. Принципы работы проектируемых конструкций изделий робототехники 7. Условия эксплуатации проектируемых конструкций изделий робототехники 8. Методики расчета на прочность 9. Особенности проектирования конструкций из композиционных материалов Умения: 1. Формализация и алгоритмизация задач автоматизации управления изделиями робототехники 2. Написание программного кода для Задача 1: Трудовая функция 2: изделий робототехники с Разработка Разработка ПО и использованием языков программного проведение программирования, определения и обеспечения для тестирования опытных манипулирования данными управления изделий робототехники 3. Проверка и отладка программного роботизированными кода для изделий робототехники системами 4. Проверка работоспособности и рефакторинг кода программного обеспечения для изделия робототехники

Знания: 1. Методология разработки программного обеспечения микропроцессорных систем 2. Интерфейс сенсорных устройств и датчиков изделий робототехники 3. Синтаксис и стандартные библиотеки языка ассемблер и кросспрограммных средств проектирования программного обеспечения микропроцессорных систем 4. Среды визуального программирования изделий робототехники 5. Инструментарий для создания и актуализации исходных текстов программ 6. Методы повышения читаемости программного кода 7. Системы кодировки символов, форматы хранения исходных текстов программ 8. Нормативные документы, определяющие требования к оформлению программного кода 9. Методы и приемы отладки программного кода Умения 1. Конструкторское сопровождение изготовления опытных образцов изделий робототехники 2. Разработка документации по результатам испытаний опытных образцов изделий робототехники 3. Внесение корректировки в конструкторскую документацию изделий робототехники по Задача 2: результатам испытаний Проведение 4. Разработка предложений по испытаний опытных ликвидации технических отклонений образцов изделий от требований конструкторской робототехники документации изделий робототехники Знания 1. Основные положения технического задания на изделия робототехники 2. Технология опытного производства и характеристики технологического оборудования 3. Методика проведения измерений в опытном производстве 4. Методы сборки опытных образцов систем по принципиальным схемам

Требования к личностным компетенциям	Ответственность, Гибкость мышления Креативность.		5. Основы методики про измерений при экспе работах 6. Технические характер оборудования, исполиспытаний 7. Программы и методи испытаний опытных робототехники 8. Условия эксплуатаци изделий робототехни робототехни робототехни робототехни изделий робототехни	риментальных ристики пьзуемого для ки проведения образцов изделий и проектируемых ки вское мышление,
Связь с другими профессиями в рамках ОРК	4	Tex	кник по робототехнике	
Связь с ЕТКС или КС	Не представлен в ЕТКС/Кс	-		
Связь с системой образования и квалификации	Уровень образования: Общее среднее образование, ТиПО (5 уровень МСКО)	Me poo	ециальность: ехатроника и бототехника о отраслям)	Квалификация: Техник- мехатроник Техник по робототехнике
ТЕХНИК-ОПЕРАТО	КАРТОЧКА		ОФЕССИИ НИЮ ПРОМЫШЛЕНН	ых роботов
Код:	3122-2-006			
Код группы:	3122-2			
Профессия:	Техник-оператор по	э обс	служиванию промышленн	ных роботов
Другие возможные названия профессии:	-			
Квалификационный уровень по ОРК:	3			
Основная цель деятельности:	Обеспечение беспер роботов	ребо	йного функционирования	я промышленных
Трудовые функции:	Обязательные трудовые функции:		1. Периодический контр предметов при испол промышленных робо 2. Техническое обслужи использовании пром роботов	пьзовании отов ивание при
	Дополнительные трудовые функции:		-	
Трудовая функция 1: Периодический контроль встроенных	Задача 1: Проверка работоспособности электрических, электронных, механических систе или		Умения: 1. Визуальный контроли промышленных робо 2. Определение правили промышленных робо 3. Инструментальный контромышленных робо	отов ьности действий отов онтроль работы

предметов при	роботизированного	Знания:
использовании промышленных роботов	оборудования	 Технические требования, предъявляемые к изготавливаемой продукции Параметры, подлежащие проверке при техническом обслуживании промышленных роботов Требования охраны труда при выполнении технического обслуживания промышленных роботов
Трудовая функция 2: Техническое обслуживание при использовании промышленных роботов	Задача 1: Эксплуатация роботизированных систем и оборудований	 Умения: Осмотр системы управления промышленных роботов Проверка качества соединений разъемов Проверка работы вспомогательных механизмов промышленных роботов Знания: Принципы работы, технические характеристики используемого при измерениях оборудования Параметры, подлежащие проверке при техническом обслуживании Технологическая последовательность разборки, ремонта и сборки узлов и механизмов Принципы работы, технические характеристики, конструктивные особенности промышленных роботов и их узлов
Требования к личностным компетенциям	Ответственность, Гибкость мышления Креативность.	Исполнительность, Логическое мышление, я, Ориентация на результат, Организованность,
Связь с другими профессиями в рамках ОРК	4	Техник-оператор по обслуживанию промышленных роботов
Связь с ЕТКС или КС	Не представлен-в ЕТКС/КС	-
Связь с системой образования и квалификации	Уровень образования: Общее среднее образование, ТиПО (5 уровень МСКО)	Специальность: Мехатроника и робототехника (по отраслям) Квалификация: Техникмехатроник Техник по робототехнике
ТЕХНИК-ОПЕРАТО	ОР ПО ОБСЛУЖИ	ПРОФЕССИИ ВАНИЮ ПРОМЫШЛЕННЫХ РОБОТОВ
Код:	3122-2-006	
Код группы:	3122-2	
Профессия:	Техник-оператор по	о обслуживанию промышленных роботов

Петти возмения		
Другие возможные		
названия профессии: Квалификационный		
уровень по ОРК:	4	
Основная цель деятельности:	Обеспечивают функцио	онирование промышленных роботов
деятельности.		1. Первичная наладка на новое изделие
	Обязательные	промышленных роботов
	трудовые функции:	
Трудовые функции:	трудовые функции.	2. Техническое обслуживание промышленных роботов
трудовые функции.	Лононинтонина	промышленных росстов
	Дополнительные трудовые функции:	-
	трудовые функции.	Умения:
		1. Изучение конструктивных особенностей, особенностей
		программирования новых
		промышленных роботов
		2. Наладка промышленных роботов на
		выпуск продукции
		3. Первичная отработка введенной
Трудовая функция 1: Настройка программы		программы
		4. Корректировка введенной программы
		5. Контроль результата выполнения
		программы
	Задача 1:	6. Переналадка промышленных роботов
	Установка и	на выпуск новой продукции
	переустановка	8. Установка и подключение захватных
на новое изделие	программы на новое	устройств промышленных роботов 9. Установка оснастки на
промышленных	изделие	
роботов	промышленных	робототехнологический комплекс 10. Проверка манипулятора на
	роботов	работоспособность и точность
		_ _
		позиционирования Знания:
		1. Порядок проведения первичного пуска
		промышленных роботов
		2. Порядок проведения наладки
		промышленных роботов
		3. Принципы работы, технические
		характеристики, конструктивные
		особенности промышленных роботов
		4. Руководящие материалы по
		выполнению наладки промышленных
		роботов
		Умения:
		1. Осмотр систем управления
Трудовая функция 2:	Задача 1:	промышленных роботов
Техническое	Выполнять	2. Замена батарей энергонезависимой
обслуживание	регламентированную	памяти
промышленных	диагностику	3. Проверка точности позиционирования
роботов	промышленных	рабочих органов
	роботов	4. Проверка работоспособности
		1. Trobepha pacotochiceconiceth

	основного технологического оборудования
	5. Замена быстроизнашивающихся
	деталей узлов и механизмов
	промышленных роботов
	6. Выполнение специальных работ,
	предусмотренных регламентом
	технического обслуживания
	7. Заполнение дефектной ведомости на
	плановый ремонт
	Знания:
	1. Параметры, подлежащие проверке при
	техническом обслуживании
	промышленных роботов
	2. Технологическая последовательность
	разборки, ремонта и сборки узлов и
	механизмов
	3. Принципы работы, технические
	характеристики, конструктивные
	особенности промышленных роботов
	и их частей
	4. Требования охраны труда при
	выполнении технического
	обслуживания промышленных
	роботов
	Умения
	1. Диагностика причин погрешности
	позиционирования рабочих органов
	промышленных роботов
	2. Диагностика причин сбоев механизма
	роботов
	3. Проверка работоспособности
	захватных устройств промышленных
	роботов
Задача 2:	4. Диагностика причин неисправности
Обеспечивать	подачи воздуха
неплановую проверку	Знания
промышленных	1. Принципы работы, технические
роботов	характеристики используемого при
•	диагностике и ремонте оборудования
	2. Порядок проведения диагностики,
	ремонта и наладки промышленных
	роботов
	3. Методическая и нормативная
	документация по осуществлению
	диагностики, ремонта и наладки
	диагностики, ремонта и наладки промышленных роботов
	диагностики, ремонта и наладки промышленных роботов 4. Требования охраны труда при
	диагностики, ремонта и наладки промышленных роботов

Требования к личностным компетенциям	-	Исполнительность, Логическое мышление, д. Ориентация на результат, Организованность,
Связь с другими профессиями в рамках ОРК	3	Техник-оператор по обслуживанию промышленных роботов
Связь с ЕТКС или КС	Не представлен	
Связь с системой образования и квалификации	Уровень образования: Общее среднее образование, ТиПО (5 уровень МСКО)	Специальность: Мехатроника и робототехника (по отраслям) Квалификация: Техникмехатроник Техник по робототехнике
«TEXI	НИК-ПРОГРАММИ	ПРОФЕССИИ СТ ПО ОБСЛУЖИВАНИЮ НЫХ РОБОТОВ»
Код:	3122-2-009	
Код группы:	3122-2	
Профессия:	Техник-программис	т по обслуживанию промышленных роботов
Другие возможные	1 1	
названия профессии:	-	
Квалификационный уровень по ОРК:	4	
Основная цель	Осуществляют вво	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
деятельности:	технический контро	
	Обязательные	1. Настройка робототехнической системы
	трудовые функции:	2. Обслуживание и ремонт систем
Трудовые функции:	13/1	промышленного робота
	Дополнительные	_
	трудовые функции:	
		Умения:
		1. Разработка и пуско-наладка промышленных
		робототехнических систем согласно
		описаниям технологических
		процессов;
	Задача 1:	2. Сборка оборудования по чертежам и технической документации;
Трудовая функция 1:	Сборка, пуско-	3. Выполнение электрической и
Настройка	наладка	пневматической разводки по
робототехнической	робототехнической	производственным стандартам;
системы	системы	4. Установка, настройка и отладка механических, электронных и
		сенсорных систем;
		5. Оснащение робототехнических систем
		дополнительным оборудованием,
		настройка и подключение новых
		компонентов системы к ПЛК согласно
		стандартам и технической

		документации
		Знания:
		1. Основы и законы промышленной
		робототехники;
		2. Области применения промышленной
		робототехники;
		3. Компоненты робототехнической
		системы, подбор нужного робота,
		конфигурация системы управления,
		выбор исполнительного
		органа/инструмента, выбор системы
		энергоснабжения, подсоединения
		периферийных устройств (с помощью
		магистральной шины), использования
		датчиков, предохранительных
		устройств;
		4. Промышленного робота, запуск робота, описания и конструкции,
		рооота, описания и конструкции, механики робота, расположение
		главных осей, абсолютной точности и
		повторяемости;
		5. Основы систем управления роботом,
		приложений и шинных систем
		передачи данных.
		Умения:
		1. Контролировать исправность и
		работоспособность оборудования
		2. Выявлять или определять неисправные
		элементы и механизмы
		3. Определять причины возникновения
		неисправностей в работе
		оборудования
	Задача 1:	4. Осуществлять ремонт или замену компонентов систем
	Техническое	Знания:
Трудовая функция 2:	обслуживание	1. Параметры и рабочие характеристики
Обслуживание и	автоматизированного	работоспособности и исправности
ремонт систем	оборудования	оборудования
промышленного		2. Сроки и порядок проведения
робота		профилактических работ
		3. Алгоритмы поиска и устранения
		неисправностей
		4. Принципы и порядок локализации
		выявленных недостатков в
		работе оборудования
	Задача 2:	Умения
	Поиск, локализация и	1. Анализировать и находить причины
	устранение	возникающих неисправностей
	неисправностей	2. Локализовать и устранить
1	автоматизированного	возникающие неисправности системы

оборудования 3. Производить ремонт или замену компонентов системы 4. Проводить контроль функционирования (исправности) работы системы после ремонта 3нания 1. Перечень и причины наиболее часть возникающих отказов в работе системы	
4. Проводить контроль функционирования (исправности) работы системы после ремонта Знания 1. Перечень и причины наиболее часте возникающих отказов в работе	
функционирования (исправности) работы системы после ремонта Знания 1. Перечень и причины наиболее часте возникающих отказов в работе	
работы системы после ремонта Знания 1. Перечень и причины наиболее часте возникающих отказов в работе	
Знания 1. Перечень и причины наиболее част возникающих отказов в работе	
1. Перечень и причины наиболее част возникающих отказов в работе	
возникающих отказов в работе	
1	,
системы	
2 Падатам положения принципа	
2. Порядок замены неисправных	
элементов и проверки работоспособности вновь	
установленных (исправленных) элементов	
3. Порядок проведения контроля	
правильности (исправности) работ	т.
системы после ремонта	11
Требования к Ответственность, Исполнительность, Логическое мышлег	ше
личностным Гибкость мышления, Ориентация на результат, Организованно	-
компетенциям Креативность.	,
Chast C Inviewe	
профессиями в рамках 5	
ОРК промышленных роботов	
Связь с ЕТКС или КС КС 145. Инженер-программист	
Связь с Етке или ке ке 143. Инженер-программист	
Уровень	
образования: Специальность: Квалификаци	я:
Связь с системои Общее среднее Мехатроника и Техник-	
образования и побототехника мехатроник	
квалификации ТиПО (5 угорен (по отполити) Техник по	
МСКО) (по отраслям) робототехни	e
КАРТОЧКА ПРОФЕССИИ	
ТЕХНИК-ПРОГРАММИСТ ПО ОБСЛУЖИВАНИЮ	
ПРОМЫШЛЕННЫХ РОБОТОВ	
Код: 3122-2-009	
Код группы: 3122-2	
7 17	
Профессия: Техник-программист по обслуживанию промышленных робото	В
Другие возможные	
названия профессии:	
Квалификационный 5	
уровень по ОРК:	
Основная цель Разработка и наладка программного обеспечения управле	
промышленного росста и основное техническое сослуживани	их (
функционирования	
1. Разработка программ управления	
Обязательные системами промышленного робота	
трудовые функции: 2. Программирование и	
Трудовые функции: перепрограммирование	
промышленных роботов Дополнительные -	

	трудовые функции:	
		Умения:
Трудовая функция 1: Разработка программ управления системами промышленного робота	Задача 1: Подготовка программы работы системы с использованием средств отладки систем	 Разработка и построение алгоритма управления Задание законов управления Определение порядка обработки информации с измерительных устройств, типов команд и особенностей их выполнения Разработка программ для промышленного робота Написание программы управления системой робота Визуализация процесса работы машины при помощи программного обеспечения Проведение отладки работоспособности программы Программные средства микропроцессорных систем, реализующие алгоритмы управления Методы непосредственного, последовательного и параллельного Программирования Методы построения алгоритмов Системы команд микроконтроллеров
	Задача 2: Подготовка инструмента и материалов необходимых для создания роботизированной системы	Умения: 1. Осуществлять подбор инструмента, деталей и узлов 2. Определять неисправности системы робота на основе визуального контроля, данных, полученных в результате диагностики 3. Применять грузозахватные приспособления и грузоподъемные механизмы 3нания: 1. Устройство и принципы работы технологического оборудования, оснастки и инструмента 2. Устройство и принципы работы грузоподъемных механизмов и грузозахватных приспособлений 3. Системы допусков и посадок, степени точности
Трудовая функция 2:		Умения:
Программирование и	Задача 1:	1. Писать программы управления
перепрограммирование	Разработка	робототехнической системой
промышленных	программного	2. Визуализировать процесс работы
роботов	обеспечения для	промышленного робота при помощи

	промышленного управления робото	программного обесп 3. Программировать ПЛ обрабатывать цифросигналы, применять полевых шин. • Знания: 1. Понимание процесса программ для промы оборудования; 2. Понимание связи меж кодом (структурой п управляющим робот исполнительных мех	IK, программной вые и аналоговые технологии разработки шленного кду программным рограммы), ом, и действиями
Требования к	Ответственность,	Исполнительность, Логиче	еское мышление,
личностным	Гибкость мышления, Ориентация на результат, Организованность,		
компетенциям	Креативность.		
Связь с другими профессиями в рамках ОРК	4 Техник-программист по обслуживанию промышленных роботов		
Связь с ЕТКС или КС	Не представлен-	-	
Связь с системой образования и квалификации	Уровень образования: Общее среднее образование, ТиПО (5 уровень МСКО)	Специальность: Мехатроника и робототехника (по отраслям)	Квалификация: Техник- мехатроник Техник по робототехнике
3. Tex		рофессионального стандарт	
Разработано:	Товарищество с ограниченной ответственностью «Компания системных исследований «Фактор» Руководитель проекта: Габбасов М.Б. Контактные данные руководителя:		
Экспертиза предоставлена	Организация: ТОО «DataBox» Эксперты и контактные данные экспертов: Генеральный директор Киц И.И. 87058710249		
Номер версии и год выпуска:	Версия 1, 2019 год		

Дата ориентировочного	01.06.2022
пересмотра:	01.00.2022