

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Уфимский государственный нефтяной технический университет»

УТВЕРЖДАЮ

И.о. директора ИЭС

Н.З. Солодилова
(подпись)

29.06.2023

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

(49279) Социокультурные аспекты социальной робототехники

Направление подготовки (специальность): **41.03.01 Зарубежное регионоведение**

Направленность: **профиль «Международные отношения»**

Уровень высшего образования: **бакалавриат**

Форма обучения: **очная;**

Кафедра, обеспечивающая преподавание дисциплины: **Проектный менеджмент и экономика предпринимательства (ПМЭП);**

Трудоемкость дисциплины: **3 з.е. (108час)**

Уфа 2023

Рабочую программу дисциплины разработал(и):

_____ д-р экон. наук, профессор Маликов Р.И.

Рецензент

_____ канд. экон. наук, доцент Шайхутдинова Г.Ф.

Рабочая программа дисциплины рассмотрена и одобрена на заседании кафедры Проектный менеджмент и экономика предпринимательства (ПМЭП);, обеспечивающей преподавание дисциплины 14.03.2023, протокол №8.

Заведующий кафедрой

Проектный менеджмент и экономика предпринимательства (ПМЭП) _____ Р.И. Маликов

СОГЛАСОВАНО

Заведующий кафедрой МОИВ _____ С.Д. Галиуллина

Год приема 2023 г.

Рабочая программа зарегистрирована 08.06.2023 № 6 в ОПЛА и внесена в электронную базу данных

1. Место дисциплины в структуре ОПОП ВО

Дисциплины, предшествующие изучению данной дисциплины (исходя из формирования этапов по компетенциям): ESG-трансформация бизнеса;Автоматизированные системы управления обслуживающих организаций;Агент торговый (курс рабочей профессии);Администратор (курс рабочей профессии);Администрирование компьютерных сетей;Академия молодежного туризма: экскурсионная деятельность;Архитектура и функциональная структура цифровых сервисов в креативных индустриях;Базовые навыки 21 века;Бармен (курс рабочей профессии);Бизнес-платформы и бизнес-архитектура экосистем бизнеса;Введение в восточную философию;Визуальные коммуникации в дизайне;Внешнеэкономические связи Российской Федерации в глобальной экономике;Горничная (курс рабочей профессии);Деловой этикет;Законодательное и общественное регулирование цифровой сферы;Инвестиционная грамотность;Информационные технологии закупочной деятельности (курс рабочей профессии);Искусственный интеллект;Искусство убеждать;История: 5 подходов к историческому развитию;Комплаенс-контроль в деятельности хозяйствующих субъектов;Комплексная (расширенная) аналитика экосистемы данных в бизнесе;Конкурентная разведка;Конкурентоспособность бизнеса: международный бенчмаркинг;Конкурентоспособность территории и бизнеса;Конституционное право России. Общая часть;Креативные индустрии и глобальные тренды современности;Креативные технологии в дизайне;Культура сервиса для персонала, работающего в контактных зонах;Лидерство и командообразование;Личностный рост;Макроэкономика;Международное право: трансграничные операции (Lex mercatoria);Менеджер по рекламе (курс рабочей профессии);Методы программирования и распределенные информационные системы: базовый уровень;Микроэкономика;Мобильные приложения и программирование устройств;Налоговое и правовое обеспечение "зеленой" экономики;Основы дизайна;Основы критического мышления;Основы мехатроники и робототехники ;Основы наук о Земле;Основы персонализированного и функционального питания;Официант (курс рабочей профессии);ПРОкачай ЭКОлайф;Предпринимательство в креативных индустриях;Проектные мастерские "Общественные проекты";Психодиагностика;Публичные выступления и презентация;Разработка и оптимизация интерфейса цифровых сервисов;Религия и мир;Системная динамика устойчивого развития;Современные концепции права природопользования;Современные экономические концепции;Создание медиа-контента;Социальные медиа;Специалист по многофункциональным графическим редакторам;Технологии маркетплейс;Традиционная философия Восточной Азии;Тревел-блоггинг – журналистика путешествий;Управление в креативных индустриях, креативные проекты;Управление пространственным развитием территории;Управление экосистемами бизнеса;Философия и этика цифрового общества;Финансовая грамотность;Цифровой маркетинг и медиа;Цифровые решения для персонализированного питания;Школа "Путеводитель предпринимателя";Школа «Цифровое государство: шаг в будущее»;Школа антикоррупционной деятельности;Школа навыков цифровых коммуникаций;Экология;Этика цифрового общества;Этикет на все случаи жизни;Эффективное управление продажами в гостинице;Эффективное управление продажами в системе обслуживания;Эффективные переговоры

Дисциплины, для которых освоение данной дисциплины необходимо как предшествующее (исходя из формирования этапов по компетенциям): Научно-исследовательская работа (по теме выпускной квалификационной работы);Национальные интересы России в глобальном мире

Блок: Блок 1. Дисциплины (модули);

Обязательная или часть, формируемая участниками образовательных отношений (в том числе элективные дисциплины): Часть, формируемая участниками образовательных отношений;

Форма обучения: очная

Семестр, в котором преподается дисциплина	Трудоемкость дисциплины				Вид промежу- точной аттестации
	Зачет- ные едини- цы	Часы			
		Общая	В том числе		
			контакт- ная	СРО	
7	3	108	46	62	диф.зачет;
ИТОГО:	3	108	46	62	

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

№ пп.	Формируемые компетенции	Шифр/ индекс компетен- ции
1	Способность генерировать новые идеи для решения задач цифровой экономики в сфере профессиональных интересов	ПК-1-БРА-22-6

В результате освоения дисциплины обучающийся должен:

Шифр компетенции	Индикаторы достижения компетенций	Шифр результата обучения	Результат обучения
ПК-1-БРА-22	ПК-1.1 Анализирует глобальные тенденции развития общества и оценивает их влияние на профессиональную среду ПК-1.2 Участвует в формировании идей для развития профессиональной сферы в рамках развития цифровой экономики	З(ПК-1-БРА-22)	Знать: - роль культуры в формировании представлений о социальном роботе; - особенности восприятия социального робота; - этические аспекты социального взаимодействия человека и робота.
		У(ПК-1-БРА-22)	Уметь: - разработать концепт-идею социального робота; - исследовать социальное взаимодействие

Шифр компетенции	Индикаторы достижения компетенций	Шифр результата обучения	Результат обучения
			робота и человека; - разрабатывать и оценивать платформы социальных роботов
		В(ПК-1-БРА-22)	Владеть: - навыками формирования представления о социальных роботах; - навыками использования платформ социальных роботов; - навыками разработки концепт-идеи социального робота

3. Структура дисциплины

3.1. Виды учебной работы и трудоемкость (всего и по семестрам, в часах)

Форма обучения: очная

Вид учебной работы	Всего и по семестрам, часы	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Контактная работа, всего в том числе:	46							46					
Самостоятельная работа обучающихся (СРО), всего в том числе: (указать конкретный вид СРО)	62							62					
иные виды работ обучающегося (при наличии)	0												
иная контактная работа (сдача зачета, экзамена, консультации)	2							2					
выполнение и подготовка к защите РГР работы, реферата, патентных исследований, аналитических исследований и т.п	0												
ИТОГО ПО ДИСЦИПЛИНЕ	108							108					
проектная деятельность (ПД)	0												
практические занятия (ПЗ)	24							24					
подготовка к лабораторным и/или практическим занятиям	27							27					
-в т.ч. практические занятия on-line курс	24							24					

-в т.ч. лабораторные работы on-line курс	0												
выполнение и подготовка к защите курсового проекта или курсовой работы	0												
лекции (всего)	20						20						
-в т.ч. лекции on-line курс	20						20						
изучение учебного материала, вынесенного на самостоятельную проработку	28						28						
самостоятельная проектная деятельность (СПД)	0												
лабораторные работы (ЛР)	0												
контролируемая самостоятельная работа (защита курсового проекта, курсовой работы и др. работ (при наличии))	0												
подготовка к сдаче зачета, экзамена	7						7						
освоение on-line курса	0												

4. Содержание дисциплины

4.1. Темы (разделы) дисциплины и виды занятий (в часах)

Форма обучения: очная

(раздела)Номер темы	Название темы (раздела)	Семестр	Трудоемкость, часы					Шифр результата обучения
			Л	ПЗ	ЛР	СРО	Всего	
1	Социокультурные аспекты социальной робототехники	7	20	24		62	106	З(ПК-1-БРА-22) У(ПК-1-БРА-22) В(ПК-1-БРА-22)
	ИТОГО:		20	24		62	106	

4.2. Содержание лекционного курса

№ пп.	Номер раздела	Название темы	Трудоемкость, часы
-------	---------------	---------------	--------------------

			очная	очно- заочная	заочная
1	1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	Основы социальной робототехники Социальная робототехника как междисциплинарное направление Человеческо-компьютерное взаимодействие (HCI) - Взаимодействие человека и робота (HRI) - Социальная робототехника (SR), типы ролей взаимодействия во взаимодействии человека и робота, понятие социального робота, история, объект, предмет и основные направления социальной робототехники, автоматы как первые реализации идеи социального робота, исследования Массачусетского технологического института и Япония. Специфика социального взаимодействия против не социального.	4		
2	1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	Роль культуры в социальном взаимодействии человека и робота Понятие культуры. Антропологические мифы и концепт социального робота Роботы в "западной" и "восточной" культурах Модели культур: Э. Холл, Г. Хофстеде Стереотипы и роботы. Роль массовой культуры в формировании	4		

		вании стереотипов. : Анализ культур по моделям Э. Холл, Г. Хофстеде, составление рекомендаций для разработки социального взаимодействия с роботом. Анализ стереотипов о роботах в популярной культуре Анализ исследований фактора культуры пользователей в HRI			
3	1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	Внешний интерфейс роботов Типы интерфейсов Феномен антропоморфизма в культуре Антропоморфизм в восприятии роботов (эффект зловещей долины, эффект антропоморфизма во взаимодействии с роботами функционального интерфейса). Восприятие дизайна объектов: нейроэстетика и роботы. Принципы человеко-ориентированного дизайна Анализ интерфейсов социальных роботов Анализ исследований восприятия внешнего интерфейса робота во взаимодействии с человеком. Разработка концепта внешнего интерфейса социального робота	4		
4	1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	Межличностная коммуникация с роботом. Коммуникативный акт в межличностной коммуникации:	4		

		структура и основные элементы. Роль языка во взаимодействии с роботом. Анализ невербальных элементов коммуникации (расстояние во взаимодействии, взгляд, эмоции, жесты) Анализ исследований восприятия межличностной коммуникации с роботом Разработка концепта межличностной коммуникации человек-социальный робот			
5	1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	Этические аспекты социального взаимодействия человека и робота Этика и мораль в философии Машинная этика и моральные агенты Робозтика. Этические кодексы искусственного интеллекта Этические аспекты социального взаимодействия человека и робота	4		
	-	ИТОГО:	20		

4.4. Перечень практических занятий

Номер раздела	№ ПЗ	Тема практического занятия	Трудоемкость, часы		
			очная	очно-заочная	заочная
1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	1	Социальная робототехника как междисциплинарное направление Человеко-	5		

		компьютерное взаимодействие (HCI) - Взаимодействие че-ловека и робота (HRI) - Социальная робототехника (SR), типы ро-лей взаимодей-ствия во взаи-модействии че-ловека и робо-та, понятие соци-ального робота, исто-рия, объект, предмет и основные направления социальной ро-бототехники, автоматы как первые реали-зации идеи со-циального ро-бота, исследо-вания Массачу-сетского техно-логического института и Япония. Спе-цифика соци-ального взаи-модействия против несоци-ального			
1-Социокультурные аспекты социальной робототех-ники	2	Роль культу-ры в социаль-ном взаимо-действии че-ловека и робо-та Понятие культуры. Ан-тропологиче-ские мифы и концепт соци-ального робота Роботы в "западной" и "восточной" культурах Мо-дели культур: Э. Холл, Г. Хофстеде Стереотипы и роботы. Роль массовой культуры в формировании стереотипов. Практическая	5		

		работа: Анализ культур по моделям Э. Холл, Г. Хофстеде, составление рекомендаций для разработки социального взаимодействия с роботом. Анализ стереотипов о роботах в популярной культуре Анализ исследований фактора культуры пользователей в HRI			
1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	3	Роль культуры в социальном взаимодействии человека и робота Понятие культуры. Антропологические мифы и концепт социального робота Роботы в "западной" и "восточной" культурах Модели культур: Э. Холл, Г. Хофстеде Стереотипы и роботы. Роль массовой культуры в формировании стереотипов. Практическая работа: Анализ культур по моделям Э. Холл, Г. Хофстеде, составление рекомендаций для разработки социального взаимодействия с роботом. Анализ стереотипов о роботах в популярной культуре Анализ исследований фактора	5		

		культуры пользователей в HRI			
1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	4	Межличностная коммуникация с роботом. Коммуникативный акт в межличностной коммуникации: структура и основные элементы. Роль языка во взаимодействии с роботом. Практическая работа: Анализ невербальных элементы коммуникации (расстояние во взаимодействии, взгляд, эмоции, жесты) Анализ исследований восприятия межличностной коммуникации с роботом Разработка концепта межличностной коммуникации человек-социальный робот	5		
1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	5	Этические аспекты социального взаимодействия человека и робота Этика и мораль в философии Машинная этика и моральные агенты Роботика. Этические кодексы искусственного интеллекта Этические аспекты социального взаимодействия человека и робота	4		
-		ИТОГО:	24		

4.5. Виды СРО

Номер раздела	Вид СРО	Трудоемкость, часы		
		очная	очно-заочная	заочная
1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	подготовка к сдаче зачета, экзамена	7		
1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	подготовка к лабораторным и/или практическим занятиям	27		
1-Социокультурные аспекты социальной робототехники	изучение учебного материала, вынесенного на самостоятельную проработку	28		
-	ИТОГО:	62		

Темы для самостоятельной работы обучающихся

Раздел 1. Социокультурные аспекты социальной робототехники

Кто такой социальный робот?

Роль культуры в формировании представлений о социальном роботе

Как должен выглядеть социальный робот

Этика и социальная робототехника

Социальные роботы рядом с нами

5. Формы текущего контроля успеваемости и проведения промежуточной аттестации

Перечень оценочных средств текущего контроля и промежуточной аттестации по дисциплине приведен Фонде оценочных средств (приложение Б).

6. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

6.1. Учебно-методическое обеспечение

Сведения об обеспеченности дисциплины основной, дополнительной и учебно-методической литературой приведены в формах № 1-УЛ и № 2-УЛ (приложение А).

6.2. Перечень современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем, рекомендуемых для освоения дисциплины

Названия современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем, рекомендуемых для освоения дисциплины	Ссылки на официальные сайты
Информационная сеть «ТехЭксперт»	http://www.cntd.ru/
Информационно-правовой портал Гарант.ру	http://www.garant.ru/

ЭБС Znanium.com	http://znanium.com/
ЭБС Лань	https://e.lanbook.com/
ЭБС Национальная электронная библиотека	https://rusneb.ru/

7. Материально-техническое обеспечение дисциплины

7.1. Перечень специальных аудиторий, кабинетов, лабораторий и пр., используемых при реализации дисциплины с перечнем основного оборудования

№ пп.	Номер помещения	Оснащенность помещения (перечень основного оборудования)	Наименование помещения
1	12-223	тематические иллюстрации; Учебно-наглядные пособия по дисциплине, набор демонстрационного оборудования; Столы, стулья;	Учебная аудитория для проведения занятий лекционного типа – укомплектована специализированной (учебной) мебелью, набором демонстрационного оборудования и учебно-наглядными пособиями, обеспечивающими тематические иллюстрации, соответствующие рабочим учебным программам дисциплин (модулей).
2	12-311	Е-net HVB 10BA(1); Компьютер ПК НИКС\i3-4170\21.5"(2); Компьютер в комп.(1); Контрольно-кассовая машина Пионер 114Ф с ФН(1); Копироваль.аппар(1); МФУ hp LaserJet Pro M1132<CE847A>(A4 принтер+сканер+копир)(1); Монитор BENQ E 2210 HDA(1); Моноблок(1); Принтер(1); Системный блок Intel Core 2(1); Стол(2); Шкаф демонт.пер...(2); Доступ к электронной информационно-образовательной среде (Корпоративная информационная система УГНТУ); Доступ в интернет;	Помещение для самостоятельной работы – укомплектовано специализированной (учебной) мебелью, оснащено компьютерной техникой с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечено доступом в электронную информационно-образовательную среду организации.
3	12-406	Доска магнит-марке(1); Компьютер в комп.(10); Системный блок ПК тип2 ПЭВМ Кламас G5400(1); Столы, стулья	Учебная аудитория для проведения групповых и индивидуальных консультаций
4	12-617	"Учебно-наглядные пособия по дисциплине, набор демонстрационного оборудования"; Столы, стулья	Учебная аудитория для текущего контроля и промежуточной аттестации – укомплектована специализированной (учебной) мебелью, техническими средствами обучения.
5	12-617	"Учебно-наглядные пособия по дисциплине, набор демонстрационного оборудования"; Столы, стулья	Учебная аудитория для проведения занятий семинарского типа – укомплектована специализированной (учебной) мебелью, техническими средствами обучения.
6	12-704a	ПринтСканКопир(1); Стол компьютерный(1); Шкаф(ы) для хранения	Помещения для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования

7.2. Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, используемых в учебном процессе при освоении дисциплины

№ пп.	Наименование ПО	Лицензионная чистота (реквизиты лицензии, свидетельства о гос. регистрации и т.п., срок действия)
1	Java v8	Дата выдачи лицензии 01.01.2000, Поставщик: Свободное программное обеспечение
2	Microsoft Office	Дата выдачи лицензии 24.09.2018, Поставщик: ООО "Софтлайн Проекты"
3	Microsoft Office Professional Plus	Дата выдачи лицензии 23.11.2020, Поставщик: ООО «Компарекс»
4	Microsoft WinPro 10, WINHOME 10	Дата выдачи лицензии 23.11.2020, Поставщик: ООО «Компарекс»
5	Microsoft Office	Дата выдачи лицензии 01.01.2007

8. Организация обучения лиц с ограниченными возможностями здоровья

Для лиц с ограниченными возможностями здоровья, обучающихся по данной образовательной программе, разрабатывается индивидуальная программа освоения дисциплины с учетом особенностей их психофизического развития, их индивидуальных возможностей и состояния здоровья.

Приложение А

Форма № УЛ-1

СВЕДЕНИЯ

об обеспеченности дисциплины основной и дополнительной учебной литературой

Наименование дисциплины: (49279)(49279)Социокультурные аспекты социальной робототехникиНаправление подготовки (специальность): 41.03.01 Зарубежное регионоведениеНаправленность: профиль«Международные отношения»Форма обучения: очная;Кафедра, обеспечивающая преподавание дисциплины: Проектный менеджмент и экономика предпринимательства (ПМЭП);

Тип	Назначение учебных изданий	Семестр			Библиографическое описание	Кол-во экз.	Адрес ания нахождения электронного	остиКоэффициент
		очная	очно-заочная	заочная				
1	2	3	4	5	6	7	8	9
Основная литература	Для выполнения СРО;Для выполнения практических занятий;Для изучения теории;	7			Ганин, Е. А. Основы робототехники : учебное пособие / Е. А. Ганин. — Чита : ЗабГУ, 2021. — 157 с. — https://e.lanbook.com/book/271652	1	http://www.e.lanbook.com	1.00
Дополнительная литература	Для выполнения СРО;Для выполнения практических занятий;Для изучения теории;	7			Основы робототехники : учебно-методическое пособие / составитель Д. М. Гребнева. — Нижний Тагил : НТГСПИ, 2017. — 108 с. — https://e.lanbook.com/book/177538	1	http://www.e.lanbook.com	1.00

Дополнительная литература	Для выполнения СРО; Для выполнения практических занятий; Для изучения теории;	7			Сердюков, Ю. М. Философия виртуальной реальности и искусственного интеллекта : учебное пособие / Ю. М. Сердюков ; под редакцией Ю. М. Сердюкова. — Хабаровск : ДВ-ГУПС, 2020. — 169 с. — https://e.lanbook.com/book/179385	1	http://www.e.lanbook.com	1.00
Примечание – Графы 1-5,8 заполняются кафедрой, графы 7 и 9 - библиотекой								

Составил:

_____ д-р экон. наук, профессор Маликов Р.И.

Год приема 2023 г.

СВЕДЕНИЯ**об обеспеченности дисциплины учебно-методическими изданиями**Наименование дисциплины: (49279)(49279)Социокультурные аспекты социальной робототехникиНаправление подготовки (специальность): 41.03.01 Зарубежное регионоведениеНаправленность профиль«Международные отношения»Форма обучения очная;Кафедра, обеспечивающая преподавание дисциплины: Проектный менеджмент и экономика предпринимательства (ПМЭП);

Назначение учебных изданий	Семестр			Библиографическое описание	Кол-во экз.		Адрес нахождения электронного	Коэффициент
	очная	очно-заочная	заочная		Всего	в том числе		
1	2	3	4	5	6	7	8	9
Для выполнения СРО; Для выполнения практических занятий;	7			Социокультурные аспекты социальной робототехники : учебно-методическое пособие по выполнению практической и самостоятельной работы / УГНТУ, ИЭС, каф. ПМЭП ; сост. Р. И. Маликов. - Уфа : УГНТУ, 2023. - 28 Кб. - https://bibl.rusoil.net/base_docs/UGNTU/IES/Malikov17655.pdf	1	0	http://bibl.rusoil.net	1.00
Примечание – Графы 1-5,8 заполняются кафедрой, графы 6,7 и 9 - библиотекой								

Составил:

_____ д-р экон. наук, профессор Маликов Р.И.

—
Год приема 2023 г.

Приложение Б

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования
«Уфимский государственный нефтяной технический университет»

УТВЕРЖДАЮ

И.о. директора ИЭС

_____ Н.З. Солодилова
29.06.2023

**Фонд оценочных средств по текущей успеваемости и промежуточной аттестации по дисциплине
(49279) Социокультурные аспекты социальной робототехники**

Направление подготовки (специальность): 41.03.01 Зарубежное регионоведение

Направленность: профиль «Международные отношения»

Уровень высшего образования: бакалавриат

Форма обучения: очная

Кафедра, обеспечивающая преподавание дисциплины: Проектный менеджмент и экономика предпринимательства (ПМЭП);

Трудоемкость дисциплины: 3 з.е. (108час)

Уфа 2023

ФОС по текущей успеваемости и промежуточной аттестации по дисциплине разработал (и):

_____ д-р экон. наук, профессор Маликов Р.И.

—
Рецензент

_____ канд. экон. наук, доцент Шайхутдинова Г.Ф.

ФОС по текущей успеваемости и промежуточной аттестации по дисциплине рассмотрен и одобрен на заседании кафедры Проектный менеджмент и экономика предпринимательства (ПМЭП);, обеспечивающей преподавание дисциплины 14.03.2023, протокол №8.

Заведующий кафедрой Проектный менеджмент и экономика предпринимательства (ПМЭП); _____ Р.И. Маликов

СОГЛАСОВАНО

Заведующий кафедрой МОИВ _____ С.Д. Галиуллина

Год приема 2023 г.

ФОС по текущей успеваемости и промежуточной аттестации по дисциплине
зарегистрирован 08.06.2023 № 6 в отделе МСОП и внесен в электронную базу данных

1. Паспорт фонда оценочных средств

№ п/п	Контролируемые разделы (темы) дисциплины	Шифр результата обучения	Результат обучения	Индикатор достижения компетенций	Показатели достижения результатов освоения компетенций	Вид оценочного средства
1	Социокультурные аспекты социальной робототехники	В(ПК-1-БРА-22)	- роль культуры в формировании представлений о социальном роботе; - особенности восприятия социального робота; - этические аспекты социального взаимодействия человека и робота.	ПК-1.1 Анализирует глобальные тенденции развития общества и оценивает их влияние на профессиональную среду	Показывает основные методы сбора и анализа материала: наблюдение, опрос, дизайн эксперимента, статистический анализ, контент-анализ, дискурсивный анализ; разрабатывает дизайн эксперимента восприятия социального робота	Доклад, сообщение Письменный и устный опрос
				ПК-1.2 Участвует в формировании идей для развития профессиональной сферы в рамках развития цифровой экономики	Анализирует интерфейсы социальных роботов; исследует восприятие внешнего интерфейса робота во взаимодействии с человеком, разрабатывает концепт внешнего интерфейса социального робота	Письменный и устный опрос Тестирование
		З(ПК-1-БРА-22)		ПК-1.1 Анализирует глобальные тенденции развития общества и оценивает их влияние на профессиональную	Внешний интерфейс роботов; типы интерфейсов ; принципы человеко-ориентированного дизайна; антропо-	Доклад, сообщение Письменный и

			среду	морфизм в восприятии роботов (эффект зловещей долины, эффект антропоморфизма во взаимодействии с роботами функционального интерфейса)	устный опрос
			ПК-1.2 Участвует в формировании идей для развития профессиональной сферы в рамках развития цифровой экономики	Основные аспекты взаимодействия человека и робота; понятие социальной робототехники (SR), типы ролей взаимодействия во взаимодействии человека и робота; специфику социального взаимодействия против не социального	Письменный и устный опрос Тестирование
			ПК-1.1 Анализирует глобальные тенденции развития общества и оценивает их влияние на профессиональную среду	Показывает основные этические и моральные нормы в философии; машинную этику; робоэтику; этические кодексы искусственного интеллекта; этические аспекты социального взаимодействия человека и робота	Доклад, сообщение Письменный и устный опрос
		У(ПК-1-БРА-22)	ПК-1.2 Участвует в формировании идей для раз-	Выполняет анализ стереотипов о роботах	Письменный и

				вития профессиональной сферы в рамках развития цифровой экономики	в популярной культуре Анализ исследований фактора культуры пользователей в HRI; демонстрирует коммуникативный акт в межличностной коммуникации: структура и основные элементы	устный опрос Тестирование
--	--	--	--	---	--	------------------------------

2. Перечень оценочных средств для текущего контроля и промежуточной аттестации по дисциплине

п/п	Вид оценочного средства	Краткая характеристика оценочного средства	Представление оценочного средства в фонде	Шкала оценки
1	2	3	4	5
1	Доклад, сообщение	Продукт самостоятельной работы обучающегося, представляющий собой публичное выступление по представлению полученных результатов решения определенной учебно-практической, учебно-исследовательской или научной темы.	Темы докладов, сообщений.	оценка «отлично» выставляется обучающемуся, если студент глубоко и прочно усвоил материал, исчерпывающе, последовательно, четко и логически стройно его излагает его в докладе, аргументирует свою позицию, свободно отвечает на вопросы оценка «хорошо» выставляется обучающемуся, если студент твердо знает материал, грамотно и по существу излагает его в докладе, не допуская существенных неточностей в ответе на вопрос, правильно применяет практические примеры, отвечает на дополнительные вопросы оценка «удовлетворительно» выставляется обучающемуся, если студент имеет знания только основного материала, но не усвоил его деталей, допускает неточности и недостаточно правильные формулировки в докладе, нарушения логической последовательности в изложении доклада, испытывает затруднения при ответе на вопросы оценка «неудовлетворительно» выставляется обучающемуся

				ся, если студент не знает значительной части программного материала, допускает существенные ошибки в докладе, неуверенно, с большими затруднениями отвечает на вопросы оценка «<i>отлично</i>» выставляется обучающемуся, если студент глубоко и прочно усвоил теоретический материал, исчерпывающе, последовательно, четко и логически стройно его излагает; свободно справляется с задачами и другими видами применения знаний, причем не затрудняется с ответом при видоизменении заданий, правильно обосновывает принятое решение, владеет навыками и приемами выполнения практических задач оценка «<i>хорошо</i>» выставляется обучающемуся, если студент правильно отвечает на теоретические вопросы, понимает алгоритм решения заданий и задач, твердо знает материал, не допуская существенных неточностей в ответе на вопрос, , владеет необходимыми навыками и приемами их выполнения. оценка «<i>удовлетворительно</i>» выставляется обучающемуся, если студент имеет знания только основного материала, но не усвоил его деталей, допускает неточности, недостаточно правильные формулировки, нарушения логической последовательности в изложении программного материала, испытывает затруднения при выполнении практических работ. оценка «<i>неудовлетворительно</i>» выставляется обучающемуся, если студент не знает значительной части программного материала, допускает существенные ошибки, не выполняет практические задачи и задания
2	Письменный и устный опрос	Оценочное средство для текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации. Позволяет выявить и восполнить пробелы в знаниях; повторить, закрепить, систематизировать материал; оценить знания, умения, теоретические и практические навыки; определить уровень сформированных у студентов компетенций по дисциплине (модулю)	Совокупность вопросов, заданий, упражнений, тестов для выполнения контрольных работ, домашних заданий, РГР и иных учебных работ. Комплект билетов для текущей и промежуточной аттестации	оценка «<i>отлично</i>» выставляется обучающемуся, если студент правильно отвечает на теоретические вопросы, понимает алгоритм решения заданий и задач, твердо знает материал, не допуская существенных неточностей в ответе на вопрос, , владеет необходимыми навыками и приемами их выполнения. оценка «<i>хорошо</i>» выставляется обучающемуся, если студент правильно отвечает на 55-100 процентов тестовых заданий оценка «<i>удовлетворительно</i>» выставляется обучающемуся, если студент правильно отвечает на 85-70 процентов тестовых заданий оценка «<i>неудовлетворительно</i>» выставляется обучающемуся,
3	Тестирование	Система стандартизированных простых и комплексных заданий, позволяющая автоматизировать процедуру измерения уровня знаний, умений и владений обучающегося.	Фонд тестовых заданий.	оценка «<i>отлично</i>» выставляется обучающемуся, если студент правильно отвечает на 55-100 процентов тестовых заданий оценка «<i>хорошо</i>» выставляется обучающемуся, если студент правильно отвечает на 85-70 процентов тестовых заданий оценка «<i>удовлетворительно</i>» выставляется обучающемуся,

				если студент правильно отвечает на 70-55 процентов тестовых заданий оценка «<i>неудовлетворительно</i>» выставляется обучающемуся, если студент правильно отвечает менее чем на 55 процентов тестовых заданий
--	--	--	--	---

Приложение В

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования
«Уфимский государственный нефтяной технический университет»

Письменный и устный опрос.

Перечень вопросов (задач, заданий, тем, комплекта тестовых заданий):

http://bibl.rusoil.net/base_docs/UGNTU/IES/Malikov17655.pdf Социокультурные аспекты социальной робототехники : учебно-методическое пособие по выполнению практической и самостоятельной работы / УГНТУ, ИЭС, каф. ПМЭП ; сост. Р. И. Маликов. - Уфа : УГНТУ, 2023. - 28 Кб. - URL: (дата обращения: 13.11.2023) . - Б. ц. - Текст : электронный.

1. Социальная робототехника как междисциплинарное направление
2. Человеко-компьютерное взаимодействие (HCI)
3. Взаимодействие человека и робота (HRI)
4. Социальная робототехника (SR): типы ролей взаимодействия во взаимодействии человека и робота
5. Понятие социального робота, история, объект, предмет и основные направления социальной робототехники
6. Автоматоны как первые реализации идеи социального робота, исследования Массачусетского технологического института и Японии.
7. Специфика социального взаимодействия против несоциального.
8. Роль культуры в социальном взаимодействии человека и робота
9. Понятие культуры. Антропогонимические мифы и концепт социального робота Роботы в "западной" и "восточной" культурах Модели культур: Э. Холл, Г. Хофстеде
10. Стереотипы и роботы. Роль массовой культуры в формировании стереотипов.
11. Внешний интерфейс роботов Типы интерфейсов
12. Феномен антропоморфизма в культуре Антропоморфизм в восприятии роботов (эффект зловещей долины, эффект антропоморфизма во взаимодействии с роботами функционального интерфейса).
13. Восприятие дизайна объектов: нейроэстетика и роботы.
14. Принципы человеко-ориентированного дизайна
15. Межличностная коммуникация с роботом. Коммуникативный акт в межличностной коммуникации: структура и основные элементы.
16. Роль языка во взаимодействии с роботом.
17. Разработка концепта межличностной коммуникации человек-социальный робот.
18. Этические аспекты социального взаимодействия человека и робота
19. Этика и мораль в философии
20. Машинная этика и моральные агенты
21. Робоэтика. Этические кодексы искусственного интеллекта
22. Этические аспекты социального взаимодействия человека и робота
23. Методология исследования социального взаимодействия человека и робота Основные методы сбора и анализа материала: наблюдение, опрос, дизайн эксперимента, статистический анализ, контент-анализ, дискурсивный анализ. Дизайн эксперимента восприятия социального робота.

Ответы на вопросы

Вопрос 1. Взаимодействие человека и робота (HRI)

Человеко-роботовое взаимодействие — это исследование взаимодействия между людьми и роботами. Исследователи часто называют HRI. Человеко-роботовое взаимодействие — это многодис-

циплинарная область, в которую входят взаимодействие человека и компьютера, искусственный интеллект, робототехника, понимание естественного языка, дизайн и социальные науки.

Сформированный сборкой двух слов «inter» и «action», термин «взаимодействие» в его самой этимологии предлагает идею взаимного действия, взаимности, нескольких элементов. В области человеческих отношений «взаимодействие» вмещивается как сокращение выражения «социальное взаимодействие», определяемое как межличностное отношение, между двумя людьми (здесь человек / робот), в котором информация делится.

Взаимодействие человека и робота организовано вокруг нескольких технологических панелей.

Действительно, для развития роботов, способных сотрудничать, а также «жить» в контакте с людьми, исследователи работают над разработкой алгоритмов обучения, изучают механический аспект и проводят исследования по материалам.

Человеко-роботовое взаимодействие было предметом научной фантастики и академических спекуляций даже до того, как существовали какие-либо роботы. Поскольку HRI зависит от знания (иногда естественного) человеческого общения, многие аспекты HRI являются продолжением тем человеческих коммуникаций, которые намного старше, чем робототехника как таковая.

Вопрос 2. Роль культуры в социальном взаимодействии человека и робота

Социокультурные изменения и технологические новации заставляют пересмотреть привычные социальные классификации и включить в поле рассмотрения социологии объекты, которые порождены научно-техническим прогрессом. В частности, это относится к материализованным не-осоциальным субъектам, которых называют «социальными роботами» и которые могут проявляться в материальной и нематериальной формах. К субъектам взаимодействия можно отнести всевозможных голосовых помощников, чат-боты, социальных роботов, которые порой задействуются в социальной интеракции подобно людям. Наше исследование - попытка раскрыть особенности восприятия людьми появления особых интеллектуальных систем - социальных роботов в повседневных ситуациях. Первая часть статьи посвящена обзору основных теоретических подходов в социологии к изучению взаимодействия робота и человека с акцентом на барьеры и страхи такого взаимодействия. Затем описывается методология исследования, которой стал факторный опрос с помощью метода виньеток, представляющий собой вымышленное краткое описание определенного объекта, индивида или ситуации, куда заложены систематически варьирующиеся экспериментальные факторы. Участие в исследовании приняли студенты московских вузов в возрасте от 18 лет. По результатам исследования восприятие взаимодействия человека и робота опосредовано рядом социокультурных феноменов, сохранялась тенденция на более высокие оценки допустимости гуманоидного робота в любых ситуациях, но также замечен и контраст оценок в зависимости от ситуации для андроидного робота.

Вопрос 3. Внешний интерфейс роботов Типы интерфейсов

Аватар-костюмы (см. Аватары) - удобны для управления роботами андроидного типа. "Аватар-костюм" анализирует движения человека и интерпретирует их в последовательности команд для актуаторов робота, с целью, чтобы робот повторял движения оператора. Может быть также оснащен обратной связью, передающей различные сигналы от робота - от датчиков прикосновения и наклонов - это позволяет задействовать сенсорные системы человека в качестве элементов управления роботом. Технологии захвата движений. Могут реализовываться различными методами, в том числе с помощью цифровой камеры, подключенной к компьютеру. Вычислительное устройство анализирует видеострим с камеры и интерпретирует выявленные изменения в положении человека, его рук и ног, пальцы и т.п. в команды для исполнительного устройства (робота). Подмножество данного способа - считывание в качестве сигналов управления положений зрачка человека. Кроме технологий, основанных на использовании цифровой камеры могут использоваться также другие виды интерфейсов, обеспечивающих возможность захвата движений, например, с использованием датчиков, крепящихся к человеку и различных систем снятия информации, например, индуктивного типа.

Вопрос 4 Роль языка во взаимодействии с роботом.

Высказывания, произнесённые роботами, должны совпадать с ожиданиями пользователей. Хотя хорошо известно, что природный язык играет важную роль в повышении качества взаимодействия между человеком и роботом, нарушения в естественном языковом взаимодействии с роботом вызывает у пользователей дискомфорт.

В таких случаях, стоит обратить внимание на альтернативные коммуникационные стратегии. Решение может быть в том, чтобы ограничить взаимодействие человек-робот стандартными сценариями, таким образом ограничить область откликов пользователя, способствуя, таким образом, их правильной интерпретации роботом. Или вообще переключиться в режим, получивший название “свекровь”, в котором робот вообще произносит несколько высказываний общего назначения (здравствуйте, спасибо, и т.п.). Такие подходы имеют свои ограничения, и неправильные или часто повторяющиеся лингвистические высказывания быстро распознаются пользователем – робот говорит “не в тему”.

Вопрос 5. Восприятие дизайна объектов: нейроэстетика и роботы.

Нейроэстетика (англ. Neuroesthetics) — раздел эмпирической эстетики. Нейроэстетика является относительно новой областью эмпирической эстетики, В 1999 году Вилейанура Рамачандран в соавторстве с коллегами опубликовал статью «Наука об искусстве: неврологическая теория эстетического переживания», эта статья знаменует создание нейроэстетики как науки. Определение нейроэстетики: она включает изучение нейронных и эволюционных основ когнитивных и аффективных процессов, происходящих во время того, как индивид использует эстетический или художественный подход к произведению искусства, нехудожественному объекту или природному явлению"[1].

Эмпирическая эстетика использует научный подход в изучении эстетического восприятия музыки, искусства или любого другого объекта, который может вызывать в человеке эстетическую оценку[2]. Нейроэстетика использует нейрологию для объяснения и понимания эстетического опыта на уровне нервной системы. Данное направление привлекает исследователей из многих областей, включая неврологов, историков искусства, художников и психологов

Доклад, сообщение.

Перечень вопросов (задач, заданий, тем, комплекта тестовых заданий):

http://bibl.rusoil.net/base_docs/UGNTU/IES/Malikov17655.pdf Социокультурные аспекты социальной робототехники : учебно-методическое пособие по выполнению практической и самостоятельной работы / УГНТУ, ИЭС, каф. ПМЭП ; сост. Р. И. Маликов. - Уфа : УГНТУ, 2023. - 28 Кб. - URL: (дата обращения: 13.11.2023) . - Б. ц. - Текст : электронный.

1. Способы классификации и моделирования культур
2. Массовая культура, формирование стереотипов
3. Существующие концепции социальной робототехники
4. Определение междисциплинарных оснований развития социальной робототехники
5. Социокультурные и психологические аспекты взаимодействия человека и робота
6. Направления развития социальной робототехники
7. Статусно-ролевое взаимодействие с человеком и сфера применения

Описание выполнения доклада

Тема доклада должна быть согласованна с преподавателем и соответствовать теме занятия. Необходимо соблюдать регламент, оговоренный при получении задания. Работа обучающегося над докладом включает отработку навыков ораторства и умения организовать и проводить диспут. Обучающийся в ходе работы по презентации доклада, отрабатывает умение ориентироваться в ма-

териале и отвечать на дополнительные вопросы слушателей. Обучающийся в ходе работы по презентации доклада, отрабатывает умение самостоятельно обобщить материал и сделать выводы в заключении. Обучающийся обязан подготовить и выступить с докладом в строго отведенное время преподавателем и в срок. Необходимо помнить, что выступление состоит из трех частей: вступление, основная часть и заключение.

Требования к оформлению письменного доклада:

1. Титульный лист.
2. Оглавление (в нем последовательно указываются названия пунктов доклада, указываются страницы, с которых начинается каждый пункт).
3. Введение (формулируется суть исследуемой проблемы, обосновывается выбор темы, определяются ее значимость и актуальность, указываются цель и задачи доклада, дается характеристика используемой литературы).
4. Основная часть (каждый раздел ее доказательно раскрывает исследуемый вопрос).
5. Заключение (подводятся итоги или делается обобщенный вывод по теме доклада).
6. Список литературы

Тестирование.

Перечень вопросов (задач, заданий, тем, комплекта тестовых заданий):

http://bibl.rusoil.net/base_docs/UGNTU/IES/Malikov17655.pdf Социокультурные аспекты социальной робототехники : учебно-методическое пособие по выполнению практической и самостоятельной работы / УГНТУ, ИЭС, каф. ПМЭП ; сост. Р. И. Маликов. - Уфа : УГНТУ, 2023. - 28 Кб. - URL: (дата обращения: 13.11.2023) . - Б. ц. - Текст : электронный.

1. Робототехника - это...
 - А. прикладная наука, занимающаяся разработкой автоматизированных технических систем.
 - Б. прикладная наука, занимающаяся разработкой программных продуктов
 - В. прикладная наука, занимающаяся разработкой программных продуктов
 - С. оба варианта подходят
2. Робот это ...
 - А. механические люди с автоматическим управлением.
 - Б. механические манипуляторы.
 - С. автоматическое устройство, созданное по принципу живого организма
3. Выберите из списка устройства, которые являются роботами.
 - А. микроволновка
 - Б. компьютер
 - С. беспилотный летающий аппарат.
 - Д. Smart телевизор
4. Слово "робот" было придумано..
 - А. Карелом Чапеком
 - Б. Леонардо да Винчи
 - С. Айзеком Азимовым
5. Какое название имеет автоматическая машина, состоящая из исполнительного устройства в виде манипулятора?
 - А. управляющий робот
 - Б. мобильный робот
 - С. манипуляционный робот
6. На какие два класса делят роботов широкого назначения?
 - А. Мобильные и манипуляционные

- В. Гусеничные и летающие
- С. Мобильные и автоматические
- 7. Роботы какого класса могут быть летающими, шагающими, плавающи-ми и ползающими?
 - А. Мобильные роботы
 - В. Промышленные роботы
 - С. Манипуляционные роботы
- 8. Логотип компании LEGO?
 - А. Белая надпись в чёрном квадрате
 - В. Белая надпись в красном квадрате
 - С. Зелёная надпись в белом круге
- 9. Как называется робот по другому:
 - А. Андроид
 - В. Гуманоид
 - С. Автомат
 - D. Смарт
- 10. Из какого языка к нам пришло слово РОБОТ?
 - А. английского
 - В. чешского
 - С. греческого
 - D. русского
- 11. Как называется робот, который добрался до границ нашей Солнечной системы?
 - А. Вояджер 1
 - В. Венера-2
 - С. Аполлон-10
- 12. Что означает слово --КИБЕРНЕТИКА--?
 - А. Искусство рисовать
 - В. Искусство управлять
 - С. Искусство создавать
 - D. Искусство конструировать
- 13. Как называется устройство, заменяющее мышь на ноутбуке?
 - А. Тачпад
 - В. Пэнмаус
 - С. Трекбол
- 14. Какой всемирно известный художник выполнил чертежи машины, похо-жей на работа-андроида?
 - А. Леонардо да Винчи
 - В. Пикассо
 - С. Малевич
- 15. Подвижный робот, использующий для передвижения единственное сфе-рическое колесо, и постоянно самобалансирующий на нём как в движе-нии, так и в покое.
 - А. Колесобот
 - В. Шаробот
 - С. Круглобот
- 16. Как называются роботы, имитирующие внешний вид и движения чело-века?
 - А. Андроиды
 - В. Роботы
 - С. Модули К-9
 - D. T2-6
- 17. Кто впервые в печати использовал слово "роботика"?
 - А. Айзек Азимов

- В. Карел Чапек
 С. Йозеф
18. Какое название имеет автоматическая машина, состоящая из исполнительного устройства в виде манипулятора?
 А. Манипуляционный робот
 В. Управляющий робот
 С. Мобильный робот
19. Какую основную часть имеет каждый мобильный робот?
 А. Движущееся шасси с автоматически управляемыми приводами
 В. Манипулятор
 С. Гусеницы
20. Какой из компонентов робота называют "мышцами"?
 А. Привод
 В. Двигатель постоянного тока
 С. Пьезодвигатель
21. Какое название имеет пластмасс, который изменяет форму в ответ на электрическую стимуляцию?
 А. Эластичные нанотрубки
 В. Активный пластмасс
 С. Электроактивные полимеры
- А. Где был открыт первый специализированный учебно-методический центр робототехники?
 А. Москва
 В. Санкт-Петербург
 С. Барнаул
23. На какие два класса делят роботов широкого назначения?
 А. Мобильные и автоматические
 В. Мобильные и манипуляционные
 С. Гусеничные и летающие
24. Роботы какого класса могут быть летающими, шагающими, плавающими и ползающими?
 А. Мобильные роботы
 В. Манипуляционные роботы
 С. Промышленные роботы
25. Какие категории роботов существуют?
 А. Экзоскелеты
 В. Промышленные
 С. Военные
26. Независимое техническое устройство, выполняющее какие-либо операции с объектами реального мира без непосредственного управления человеком:
 А. Лифт
 В. Станок
 С. Персональный компьютер
 D. Работ
27. Роботы, призванные помогать человеку во многих ситуациях – это:
 А. транспортные роботы
 В. военные роботы
 С. промышленные
 D. бытовые роботы
28. Образовательная робототехника – это
 А. междисциплинарное направление обучения школьников, интегрирующее знания о физике, мехатронике, технологии, математике, кибер-нетике и ИКТ, и позволяющее вовлечь в процесс инновационного научно-технического творчества учащихся разного возраста
 В. область техники, связанная с разработкой и применением роботов и компьютерных систем управления ими

- С. прикладная наука, занимающаяся разработкой автоматизированных систем
- 29 Роботы, выполняющие рутинную или тяжелую работу за людей на производстве – это
- А. транспортные роботы
 - В. бытовые роботы
 - С. промышленные роботы
 - Д. военные роботы
- 30 Бытовые роботы – это
- А. роботы, обеспечивающие перемещение человека и/или грузов в авто-матическом режиме
 - В. роботы, доступные каждому и продающиеся в ближайшем магазине электроники
 - С. роботы, используемые при проведении хирургических операций, реа-билитации и диагно-стики заболеваний
 - Д. роботы, расширяющие имеющиеся возможности человеческого тела и восполняющие утра-ченные
- 31 Выделите отличительные особенности образовательной робототехники:
- А. все ответы верны
 - В. связь с предметами естественнонаучного (информатика, математика, физика, биология, хи-мия) и социально-гуманитарного циклов
 - С. умение достигать конкретного результата и понимать смысл обучения
 - Д. прямая возможность развития универсальных учебных действий
- 32 Как называется прикладная наука, занимающаяся разработкой автома-тизированных техниче-ских систем и являющаяся важнейшей технической основой развития производства?
- А. Электротехника
 - В. Электроника
 - С. Мехатроника
 - Д. Робототехника
- 33 Устройство в строении робота обеспечивающее силу тяги, называется:
- А. Воздушные мышцы
 - В. Электроактивные полимеры
 - С. Эластичные нанотрубки
 - Д. Манипуляторы
- 34 Компонент робота, который называют «мышцами», это:
- А. Двигатель постоянного тока
 - В. Шаговые электродвигатели
 - С. Пьездодвигатель
 - Д. Приводы
- 35 Какой элемент структурной схемы манипулятора предназначен для со-здания управляющих сигналов и движений?
- А. Исполнительный орган
 - В. Задающий орган
 - С. Связующий орган
 - Д. Рабочий орган
- 36 Системы автоматического управления роботами в соответствии с использо-емыми методами управления НЕ делятся на системы:
- А. Программного управления
 - В. Адаптивного управления
 - С. Интеллектуального управления
 - Д. Командного управления
- 37 Автоматическая машина, в которой имеется механизм перемещения с ав-томатически управ-ляемыми приводами, называется:
- А. Манипуляционный робот
 - В. Интеллектуальный робот
 - С. Мобильный робот

D. Управляющий робот

38К какой категории роботов относится БПЛА?

A. Летающий робот»

B. «Плавающий робот»

C. «Шагающий робот»

D. «Колёсный робот»

39Робот-девушка была показан на международной выставке World Expo, проходившей в Японии, на демонстрациях он исполнял роль телевизионно-го репортера-журналиста, при этом постоянно взаимодействуя с людьми, это робот:

A. Repliee Q2

B. HRP-4C

C. TOPIO

D. EveR-1

40Автоматическое устройство, созданное по принципу живого организма, дей-ствуя по заранее за-ложенной программе и получая информацию о внешнем ми-ре от датчиков самостоятельно вы-полняет операции.

A. Lego Mindstorms EV3.

B. Робот или автоматизированная система.

C. Устройство на Arduino.

D. Конструкторское решение.

41Деталь конструктора Lego Mindstorms EV3, предназначенная для управ-ления роботом на рас-стоянии:

A. Интерактивный мотор.

B. Датчик цвета.

C. Инфракрасный датчик.

D. Многоканальное реле.

42Антропоморфная, имитирующая человека машина, стремящаяся заме-нить человека в любой его деятельности. Укажите термин соответствующий данному определению:

A. Робот.

B. Андроид.

C. Механизм.

D. Машина.

43Кто сформулировал три закона Робототехники? Назовите Имя и Фа-милию писателя фантаста, сформулировавшего три закона робототехни-ки.

A. Йозеф.

B. Айзек Азимов.

C. Карел Чапек.

D. Братья Стругацкие.

44 Какой древнегреческий бог создавал человекоподобных механических слуг?

A. ЗЕВС

B. АРЕС

C. ГЕФЕСТ

D. АПОЛОН

45Искусственный интеллект это -

A. направление, которое позволяет решать сложные математические задачи на языках про-граммирования;

B. направление, которое позволяет решать интеллектуальные задачи на под-множестве есте-ственного языка;

C. направление, которое позволяет решать статистические задачи на языках программирова-ния;

D. направление, которое позволяет решать сложные математические задачи на языках пред-ставления знаний;

46 Кто создал основополагающие работы в области искусственного ин-теллекта - кибернетике?

- A. Раймонд Луллий
- B. Норберт Винер
- C. Лейбниц
- D. Декарт

47 Назовите главное "мыслящее" устройство направления исследования в области искусственного интеллекта?

- A. Человеческий мозг
- B. Чат GPT
- C. Программа
- D. Память

48. Как называется робот, который может работать без участия человека

- A. Кобот
- B. Автомат
- C. Полуавтомат
- D. Манипулятор

49 Какими характерными особенностями обладают системы искусственного ин-теллекта?

- A. обработка данных в символьной форме
- B. обработка данных в числовом формате
- C. присутствие процессного подхода
- D. необходимость выбора между многими вариантами

50 Как называется искусственная система, имитирующая решение чело-веком сложных задач в процессе его жизнедеятельности ?

- A. механизмом логического вывода
- B. Системой управления базами данных
- C. искусственным интеллектом

ОТВЕТЫ

1 A	11A	21C	31A	44C
2 C	12B	22A	32B	45 A
3C	13A	23B	33A	46B
4A	14A	24A	34D	47 A
5C	15B	25A	35B	48 A
6A	16A	26D	36D	49A
7A	17A	27B	37C	50C
8B	18A	28A	38A	
9A	19A	29C	39A	
10B	20A	30B	40D	

Аннотация к рабочей программе дисциплины (49279)Социокультурные аспекты социальной робототехники

Направление подготовки (специальность): 41.03.01 Зарубежное регионоведение

Направленность: профиль«Международные отношения»

Уровень высшего образования: бакалавриат

Форма обучения: очная;

Кафедра, обеспечивающая преподавание дисциплины: Проектный менеджмент и экономика предпринимательства (ПМЭП);

Компетенции, формируемые в результате освоения дисциплины

ПК-1-БРА-22 Способность генерировать новые идеи для решения задач цифровой экономики в сфере профессиональных интересов:

- ПК-1.1 Анализирует глобальные тенденции развития общества и оценивает их влияние на профессиональную среду
- ПК-1.2 Участвует в формировании идей для развития профессиональной сферы в рамках развития цифровой экономики

Результат обучения

Знать:

- ПК-1-БРА-22-6 - роль культуры в формировании представлений о социальном роботе;
- особенности восприятия социального робота;
- этические аспекты социального взаимодействия человека и робота.

Уметь:

- ПК-1-БРА-22-6 - разработать концепт-идею социального робота;
- исследовать социальное взаимодействие робота и человека;
- разрабатывать и оценивать платформы социальных роботов

Владеть:

- ПК-1-БРА-22-6 - навыками формирования представления о социальных роботах;
- навыками использования платформ социальных роботов;
- навыками разработки концепт-идеи социального робота

Краткая характеристика дисциплины

Социокультурные аспекты социальной робототехники

;

Трудоёмкость (з.е. / часы)

3 з.е. (108час)

Вид промежуточной аттестации

диф.зачет;

Разработчик(и):

_____ д-р экон. наук, профессор Маликов Р.И.

СОГЛАСОВАНО

Заведующий кафедрой МОИВ _____ С.Д. Галиуллина