

WYDZIAŁ ELEKTRYCZNY

KARTA PRZEDMIOTU

Nazwa w języku polskim:	Podstawy robotyki
Nazwa w języku angielskim:	Basics of robotics
Kierunek studiów (jeśli dotyczy):	Automatyka przemysłowa
Specjalność (jeżeli dotyczy):	
Stopień studiów i forma:	I stopień, stacjonarna
Rodzaj przedmiotu:	obowiązkowy
Kod przedmiotu:	ARE009001
Grupa kursów:	NIE

	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium
Liczba godzin zajęć zorganizowanych w Uczelni (ZZU):	30		15		
Liczba godzin zajęć całkowitego nakładu pracy studenta (CNPS):	60		30		
Forma zaliczenia:	zaliczenie na ocenę		zaliczenie na ocenę		
Dla grupy kursów zaznaczyć kurs końcowy (X):					
Liczba punktów ECTS:	2		1		
w tym liczba punktów odpowiadająca zajęciom o charakterze praktycznym (P):			1		
w tym liczba punktów ECTS odpowiadająca zajęciom wymagającym bezpośredniego kontaktu (BK):	1.40		0.70		

WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

1. Ma wiedzę w zakresie opisu ciągłych i dyskretnych układów regulacji automatycznej, ich właściwości oraz analizy układów automatyki w zakresie statyki, dynamiki, stabilności liniowych ciągłych i dyskretnych układów automatyki.
2. Potrafi poprawnie i efektywnie zastosować wiedzę z algebry liniowej i geometrii analitycznej do jakościowej i ilościowej analizy zagadnień matematycznych powiązanych ze studiowaną dyscypliną inżynierską
3. Potrafi poprawnie i efektywnie zastosować wiedzę z rachunku różniczkowego i całkowego funkcji jednej zmiennej do jakościowej i ilościowej analizy zagadnień matematycznych powiązanych ze studiowaną dyscypliną inżynierską

CELE PRZEDMIOTU

- C1. Przedstawienie podstawowych zadań i technik robotyki
 C2. Nabycie wiedzy o sposobach rozwiązywania zadań robotycznych
 C3. Nabycie umiejętności obsługi, sterowania, programowania i eksploatacji robotów przemysłowych
 C4. Zdobycie umiejętności wykorzystania do sterowania robotem informacji pochodzących z układów sensorycznych

PRZEDMIOTOWE EFEKTY UCZENIA SIĘ

Z zakresu wiedzy:

- PEU_W01 Zna metody opisu i analizy kinematyki prostej manipulatora
 PEU_W02 Zna metody rozwiązywania zadania odwrotnego kinematyki manipulatora
 PEU_W03 Zna metody opisu dynamiki robota sztywnego, elastycznego i mobilnego

Z zakresu umiejętności:

- PEU_U01 Zna metody opisu dynamiki robota sztywnego, elastycznego i mobilnego
 PEU_U02 Potrafi zaimplementować algorytm sterowania robota mobilnego

Z zakresu kompetencji społecznych:

- PEU_K01 Potrafi myśleć i działać w sposób kreatywny i przedsiębiorczy

TREŚCI PROGRAMOWE		
Forma zajęć - wykład		liczba godzin:
Wy1	Wprowadzenie. Krótki rys historyczny robotyki. Podział robotów.	2
Wy2	Ruch ciała sztywnego. Obroty. Grupa $SO(3)$.	2
Wy3	Ruch translacyjny. Składanie przekształceń.	2
Wy4	Współrzędne jednorodne.	2
Wy5	Kinematyka prosta manipulatora – algorytm Denavita-Hartenberga.	2
Wy6	Kinematyka manipulatora we współrzędnych.	2
Wy7	Jakobiany i konfiguracje osobliwe.	2
Wy8	Metody rozwiązywania odwrotnego zadania kinematyki.	2
Wy9	Dynamika sztywnego manipulatora – formalizm Eulera-Lagrange’a.	2
Wy10	Algorytmy sterowania sztywnych manipulatorów.	2
Wy11	Dynamika manipulatorów elastycznych.	2
Wy12	Kinematyka robotów mobilnych – układy nieholonomiczne.	2
Wy13	Bezdryfowy układ sterowania.	2
Wy14	Dynamika robotów mobilnych.	2
Wy15	Kolokwium zaliczeniowe.	2
suma godzin:		30

Forma zajęć - laboratorium		liczba godzin:
La1	Wprowadzenie, szkolenie BHP.	1
La2	Programowanie robota przemysłowego IRB-1400 – podstawowe	4
La3	Programowanie robota przemysłowego FANUC – proste manipulowanie przedmiotami.	4
La4	Planowanie ruchu robota mobilnego.	4
La5	Podsumowanie zajęć i termin uzupełniający.	2
suma godzin:		15

STOSOWANE NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE
<p>N1. Wykład tradycyjny.</p> <p>N2. Ćwiczenia laboratoryjne.</p> <p>N3. Konsultacje.</p> <p>N4. Praca własna – samodzielne studia literaturowe.</p>

OCENA OSIĄGNIĘCIA PRZEDMIOTOWYCH EFEKTÓW UCZENIA SIĘ		
Oceny <i>F - formująca w trakcie semestru P - podsumowująca na koniec semestru</i>	Numer efektu uczenia się	Sposób oceny osiągnięcia efektu uczenia się
F1(W)	PEU_W01 PEU_W02 PEU_W03	zaliczenie
P(W)	P=F1	
F1(L)	PEU_U01 PEU_U02	sprawozdania
P(L)	P=F1	

LITERATURA PODSTAWOWA I UZUPEŁNIAJĄCA
<p>LITERATURA PODSTAWOWA:</p> <p>[1] K. Tchoń et al.: "Manipulatory i roboty mobilne: modele, planowanie ruchu, sterowanie", Akademicka Oficyna Wydawnicza PLJ, Warszawa 2000</p> <p>[2] M. Spong, M. Vidyasagar : "Dynamika i sterowanie robotów", WNT, Warszawa 1997</p> <p>[3] E. Jezierski: "Dynamika robotów" WNT, Warszawa 2006</p> <p>[4] Instrukcje do ćwiczeń http://rab.ict.pwr.wroc.pl/lab_010/</p> <p>LITERATURA UZUPEŁNIAJĄCA:</p> <p>[1] J. J. Craig: „Wprowadzenie do robotyki: mechanika i sterowanie”, WNT, Warszawa 1993</p> <p>[2] R. Murray, Z. Li, S. S. Sastry: „A Mathematical Introduction to Robotic Manipulation”, CRC Press, Boca Raton 1994</p> <p>[3] Springer Handbook of Robotics: Springer-Verlag, Berlin 2008</p> <p>[4] B. Siciliano, et. al.: „Robotics”, Springer-Verlag, London 2009</p>

OPIEKUN PRZEDMIOTU
Alicja Mazur, alicja.mazur@pwr.edu.pl