

Tytuł Robotyka w technice	Kod 1010612111010610306
Kierunek Mechanika i Budowa Maszyn	Rok / Semestr 1 / 1
Specjalność Maszyny Robocze	Przedmiot obowiązkowy
Godziny Wykłady: 2 Ćwiczenia: 1 Laboratoria: - Projekty / semina: -	Liczba punktów 5
	Język prowadzenia przedmiotu polski

Prowadzący:

dr hab. inż. Włodzimierz Kęska
tel. 61 665 2225
e-mail: wlodzimierz.keska@put.poznan.pl

Wydział:

Wydział Maszyn Roboczych i Transportu
ul. Piotrowo 3
60-965 Poznań
tel. (061) 665-2357, fax. (061) 665-2402
e-mail: office_dwmtf@put.poznan.pl

Miejsce przedmiotu w programie studiów:

Przedmiot obieralny w programie studiów stacjonarnych II stopnia (magisterskich) dla kierunku MiBM na Wydziale MRiT ? obligatoryjny dla specjalności Maszyny Robocze.

Założenia i cele przedmiotu:

Wyrobienie ogólnej orientacji co do istoty robotyki, zakresu zastosowań robotów w teraźniejszej i przyszłej technologii.

Treści programowe przedmiotu (opis przedmiotu):

Podstawowe definicje z zakresu robotyki. Budowa typowej maszyny manipulacyjnej. Sterowanie manipulatorów i lokalizacja obiektów manipulacji. Badania symulacyjne robotów. Przykłady obecnych i przewidywanych aplikacji robotów technologii: budowy maszyn, budowlanej, rolnictwie i leśnictwie itp.

Przedmioty wprowadzające i wymagane wiadomości wstępne:

Mechanika techniczna i teoria mechanizmów, podstawy automatyki, podstawy informatyki, elektroniki oraz mechatroniki, podstawy technologii budowy maszyn.

Forma zajęć i metody dydaktyczne:

Wykład połączony z ćwiczeniami i demonstracjami działania robotów, oraz programów symulacyjnych.

Forma i warunki zaliczenia przedmiotu – wymagania i system oceniania:

Dwa testy pisemne w semestrze

Bibliografia podstawowa:

1. Craig J. Wprowadzenie do robotyki

Bibliografia uzupełniająca:

-