



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Programowanie robotów i planowanie zadań [S2MwT1-PwT>PRiPZ]

Przedmiot

Kierunek studiów

Matematyka w technice

Rok/Semestr

2/3

Studia w zakresie (specjalność)

Programowanie w technice

Profil studiów

ogólnoakademicki

Poziom studiów

drugiego stopnia

Język oferowanego przedmiotu

polski

Forma studiów

stacjonarne

Wymagalność

obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład

30

Laboratorium

15

Inne (np. online)

0

Ćwiczenia

0

Projekty/seminaria

0

Liczba punktów ECTS

3,00

Koordynatorzy

dr hab. inż. Paweł Drapikowski prof. PP
pawel.drapikowski@put.poznan.pl

Wykładowcy

Wymagania wstępne

Student rozpoczynający przedmiot powinien posiadać podstawową wiedzę z automatyki i robotyki. Powinien również posiadać umiejętność pozyskiwania informacji ze wskazanych źródeł oraz mieć gotowość do podjęcia współpracy w ramach zespołu.

Cel przedmiotu

Celem przedmiotu jest zapoznanie studentów z podstawami programowania robotów przemysłowych. Podstawy teoretyczne ilustrowane są przykładami i ćwiczeniami praktycznymi z wykorzystaniem robotów przemysłowych Kuka KR200. Celem przedmiotu jest również zapoznanie studentów z podstawami programowania robotów off-line z wykorzystaniem systemu symulacyjnego RobotStudio.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza:

1. Ma uporządkowaną wiedzę w zakresie klasyfikacji, budowy i struktur kinematycznych, opisu matematycznego, zasad działania oraz programowania robotów manipulacyjnych.
2. Zna i rozumie w zaawansowanym stopniu teorię i metody w zakresie budowy, zastosowania i sterowania układami wykonawczymi automatyki i robotyki.

3. Zna i rozumie podstawowe procesy zachodzące w cyklu życia urządzeń oraz wybranych systemów zabezpieczeń stosowanych w automatyce i robotyce

Umiejętności:

1. Posiada podstawowe umiejętności eksploatacyjne i operatorskie przemysłowych robotów manipulacyjnyjny.
2. Potrafi utworzyć, przetestować i uruchomić prosty program ruchu dla manipulatora przemysłowego.
3. Potrafi zaplanować, przygotować i przeprowadzić symulację działania prostych stanowisk zrobotyzowanych.

Kompetencje społeczne:

1. Posiada świadomość konieczności profesjonalnego podejścia do zagadnień technicznych, skrupulatnego zapoznania się z dokumentacją oraz warunkami środowiskowymi, w których urządzenia i ich elementy mogą funkcjonować. Jest gotów do przestrzegania zasad etyki zawodowej i wymagania tego od innych, poszanowania różnorodności poglądów i kult.

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Wykład: zaliczenie pisemne (sprawdzenie wiedzy teoretycznej) z zakresu podstaw programowania robotów przemysłowych. Laboratorium: sprawdzenie praktycznych umiejętności z zakresu programowania robota Kuka oraz wykonanie zadań programowania robotów off-line z wykorzystaniem systemu RobotStudio, oceny ze sprawdzianów i sprawozdań

Treści programowe

Wykład. Wykład. Zapoznanie z zasadami bezpieczeństwa na stanowisku z robotem przemysłowym. Omówienie podstaw programowania robotów przemysłowych obejmujące: strukturę sprzętową i oprogramowanie sterownika z uwzględnieniem systemu operacyjnego czasu rzeczywistego VxWorks, zasady sterowania ręcznego i uruchamiania programów, kalibrację narzędzia różnymi sposobami, tryby pracy sterownika, kalibrację (mastering) manipulatora, osobliwości kinematyczne oraz konsekwencje ruchu manipulatora w pobliżu konfiguracji osobliwej, rozkazy ruchowe i ich parametry, pozycjonowanie precyzyjne i przybliżone, planowanie ruchu w przestrzeni konfiguracyjnej i zadaniowej (kartezjańskiej). Zasady prawidłowego planowania zadań robotów manipulacyjnych. Zagadnienia interakcji z urządzeniami zewnętrznymi poprzez wymianę sygnałów/wyjścia/wyjścia. Praca robotów dzielących przestrzeń roboczą, zasada ryglowania obszarów. Prezentacja przykładowych programów produkcyjnych. Przedstawienie różnic pomiędzy wersjami sterowników KRC i VKRC pracujących w fabrykach koncernu VW. Wprowadzenie do podstawowych funkcji systemu programowania robotów off-line RobotStudio. Prezentacja zaplanowania przykładowego zadania na bazie modelu geometrycznego obiektu. Wygenerowanie programu gotowego do przesłania do sterownika robota. Laboratorium. Sterowanie robotem przemysłowym w trybie ręcznym w różnych układach współrzędnych. Kalibracja narzędzia i robota. Zapisi uruchamianie programu. Interakcja z urządzeniami zewnętrznymi. Badanie ruchu z pozycjonowaniem przybliżonym. Programowanie robotów offline z wykorzystaniem systemu RobotStudio firmy ABB. Planowanie zadań na bazie modelu geometrycznego obiektu. Programowanie wymiany sygnałów.

Metody dydaktyczne

Wykład: prezentacja multimedialna, ilustrowana rzeczywistymi przykładami zastosowań robotów manipulacyjnych.

Laboratorium: wykonywanie samodzielnych ćwiczeń na stanowiskach z robotami przemysłowymi Kuka KR200.

Literatura

Podstawowa

1. J.J. Craig, Wprowadzenie do robotyki. Mechanika i sterowanie, Warszawa WNT.
2. Dokumentacja techniczna dotycząca robotów Kuka.
3. Dokumentacja systemu RobotStudio

Uzupełniająca

1. K. Kozłowski, P. Dutkiewicz, W. Wróblewski, Modelowanie i sterowanie robotów, WN PWN Warszawa

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	75	3,00
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	45	2,00
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych/ćwiczeń, przygotowanie do kolokwiiw/egzaminu, wykonanie projektu)	30	1,00