**Nazwa przedmiotu:**

Podstawy robotyki

**Koordynator przedmiotu:**

dr inż. Krzysztof Mianowski

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Mechanika i Budowa Maszyn

**Grupa przedmiotów:**

Specjalnościowe

**Kod przedmiotu:**

ZNK372

**Semestr nominalny:**

7 / rok ak. 2011/2012

**Liczba punktów ECTS:**

2

**Liczba godzin pracy studenta związanych z osiągnięciem efektów uczenia się:**

60

**Liczba punktów ECTS na zajęciach wymagających bezpośredniego udziału nauczycieli akademickich:**

0,7

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

**Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje w ramach zajęć o charakterze praktycznym:**

0

**Formy zajęć i ich wymiar w semestrze:**

|  |  |
| --- | --- |
| Wykład:  | 30h |
| Ćwiczenia:  | 0h |
| Laboratorium:  | 0h |
| Projekt:  | 0h |
| Lekcje komputerowe:  | 0h |

**Wymagania wstępne:**

Mechanika 2

**Limit liczby studentów:**

30

**Cel przedmiotu:**

Po zaliczeniu przedmiotu student będzie potrafił sformułować i rozwiązać zagadnienia z mechaniki robotów w zakresie niezbędnym do sterowania oraz analizy i symulacji.

**Treści kształcenia:**

Podstawowe pojęcia z dziedziny robotyki. Matematyczny opis mechanizmów przestrzennych. Kinematyka manipulatorów, jakobian manipulatora. Statyka i dynamika manipulatorów. Planowanie ruchu robotów.

Podstawowe pojęcia z dziedziny robotyki, przegląd zastosowań robotów, typowe zagadnienia z dziedziny robotyki.
Matematyczny opis mechanizmów przestrzennych: algebraiczna reprezentacja wektora, macierz kosinusów kierunkowych, kąty i parametry Eulera, współrzędne jednorodne, parametry Denavita-Hartenberga.
Kinematyka manipulatorów: szeregowe i równoległe struktury manipulatorów, sformułowanie zadania prostego i odwrotnego kinematyki o położeniu, jakobian manipulatora, zadania kinematyki o prędkości i przyspieszeniu.
Statyka i dynamika manipulatorów: zasada mocy chwilowych, równania Newtona-Eulera, sformułowanie zadania prostego i odwrotnego dynamiki, algorytm rozwiązywania zadań dynamiki dla manipulatorów.
Planowanie ruchu robotów: zagadnienie planowania i wyznaczania trajektorii zadanej, kształtowanie parametrów ruchu, sterowanie ruchem, planowanie ruchu układów nieholonomicznych.

**Metody oceny:**

Dwa sprawdziany przeprowadzane w trakcie semestru oraz egzamin przeprowadzany podczas sesji.

**Egzamin:**

tak

**Literatura:**

1. Angeles J., Fundamentals of Robotics Mechanical Systems, Springer (1997).
2. Jezierski E., Dynamika robotów, WNT (2006).
3. Morecki A., Knapczyk J., Podstawy robotyki, WNT (1996).

**Witryna www przedmiotu:**

http://www.meil.pw.edu.pl/itlims

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe

### Profil ogólnoakademicki - wiedza

**Efekt EW1:**

zna podstawowe pojęcia z dziedziny robotyki

Weryfikacja:

sprawdzian 1

**Powiązane efekty kierunkowe:**

**Powiązane efekty obszarowe:**

**Efekt EW2:**

zna metody matematyczne opisu mechanizmów przestrzennych

Weryfikacja:

sprawdzian

**Powiązane efekty kierunkowe:** M1\_W01

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W01, T1A\_W07

**Efekt EW3:**

zna metody kinematyki manipulatorów oraz pojęcie jakobianu manipulatora

Weryfikacja:

sprawdzian

**Powiązane efekty kierunkowe:** M1\_W05

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W03, T1A\_W04

**Efekt EW4:**

zna metody opisu statyki i dynamiki manipulatorów

Weryfikacja:

kolokwium 1

**Powiązane efekty kierunkowe:** M1\_W06

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W03, T1A\_W04, T1A\_W06, T1A\_W07

**Efekt EW5:**

zna metody planowania ruchu robotów

Weryfikacja:

Kolokwium 1

**Powiązane efekty kierunkowe:** M1\_W05

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W03, T1A\_W04

### Profil ogólnoakademicki - umiejętności

**Efekt EU1:**

potrafi zdefiniować macierz kosinusów kierunkowych, kąty i parametry Eulera, opisać współrzędne jednorodne, zidentyfikować parametry Denavita-Hartenberga.

Weryfikacja:

kolokwium 2

**Powiązane efekty kierunkowe:** M1\_U05, M1\_U15

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U05, T1A\_U09, T1A\_U14, T1A\_U15

**Efekt EU2:**

potrafi zdefiniować jakobian manipulatora i sformułować zadania kinematyki o prędkości i przyspieszeniu

Weryfikacja:

Kolokwium 2

**Powiązane efekty kierunkowe:** M1\_U15

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U09, T1A\_U14, T1A\_U15

**Efekt EU3:**

potrafi rozwiązywać przykładowe zagadnienia obliczeniowe dotyczące opisu ruchu mechanizmu przestrzennego, kinematyki i dynamiki manipulatora oraz planowania jego trajektorii

Weryfikacja:

kolokwium 3

**Powiązane efekty kierunkowe:** M1\_U09

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U09, T1A\_U10, T1A\_U14

### Profil ogólnoakademicki - kompetencje społeczne

**Efekt EK1:**

umie pracować indywidualnie i współpracować w zespole

Weryfikacja:

zaliczenie projektu

**Powiązane efekty kierunkowe:** M1\_K02, M1\_K03, M1\_K06

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_K02, T1A\_K03, T1A\_K01