**Nazwa przedmiotu:**

Podstawy Robotyki II

**Koordynator przedmiotu:**

Dr inż. Krzysztof Mianowski, dr inż. A Chmielniak

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Automatyka i Robotyka

**Grupa przedmiotów:**

Specjalnościowe

**Kod przedmiotu:**

NK373

**Semestr nominalny:**

6 / rok ak. 2011/2012

**Liczba punktów ECTS:**

4

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

1. Liczba godzin kontaktowych : 50, w tym:
a) wykład- 15 godz.
b) ćwiczenia – 15 godz.
c) laboratoria – 15 godz.
d) konsultacje – 5 godz.
2. Praca własna studenta – 50 godzin, w tym:
a) przygotowanie si ę do 3 kolokwiów - 12 godzin,
b) bieżące przygotowywanie się do laboratoriów ( sprawdziany wiedzy) – 15 godzin,
c) bieżące przygotowywanie się do ćwiczeń – 10 godzin,
d) przygotowywanie się do egzaminu - 10 godzin.
Razem – 102 godzin – 4 punkty ECTS.

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

2 punkty ECTS - liczba godzin kontaktowych : 50, w tym:
a) wykład- 15 godz.
b) ćwiczenia – 15 godz.
c) laboratoria – 15 godz.
d) konsultacje – 5 godz.

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

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

2 punkty ECTS - 50 godzin, w tym:
1) udział w ćwiczeniach – 15 godz.
2) udział w laboratoriach – 15 godz.
3) przygotowanie do 2 kolokwiów - 20 godz

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

|  |  |
| --- | --- |
| Wykład: | 15h |
| Ćwiczenia: | 15h |
| Laboratorium: | 15h |
| Projekt: | 0h |
| Lekcje komputerowe: | 0h |

**Wymagania wstępne:**

Podstawy Robotyki 1

**Limit liczby studentów:**

30

**Cel przedmiotu:**

Nauczenie metod analizy dynamicznej manipulatorów szeregowych, tj. tzw. zadania prostego i odwrotnego, dynamiki robotów mobilnych, kinematyki i dynamiki robotów równoległych.

**Treści kształcenia:**

Omówienie geometrii mas członów manipulatora robota, równania Newtona-Eulera, równania Lagrange’a II rodzaju, problem sprzężeń dynamicznych w modelu dynamiki manipulatora, zasady rozsprzęgania dynamicznego. Modele dynamiki robotów mobilnych. Kinematyka i dynamika robota DELTA, zagadnienia: proste i odwrotne. Programowanie robota RNT dla wybranego zadania technologicznego, zasady programowania robota Irb-6, metody sterowania i programowania robotów mobilnych.

**Metody oceny:**

w trakcie semestru studenci piszą trzy kolokwia z zakresu przedmiotu oraz zaliczają ćwiczenia w laboratorium (zejściówki). Przedmiot kończy się egzaminem. studenci otrzymują zestawy zadań z zakresu analizy kinematycznej i dynamicznej manipulatorów robotów do rozwiązania oraz proste zadanie przygotowania programu sterowania dla robota RNT w celu odtworzenia na stanowisku z robotem w laboratorium.

**Egzamin:**

tak

**Literatura:**

Zalecana literatura: 1. Morecki A.: Podstawy robotyki, teoria i elementy manipulatorów i robotów, WNT, Warszawa 1993, wyd. II 1999, 2. Knapczyk J., Lebiediew: Teoria mechniazmów przestrzennych i manipulatorów, WNT, Warszawa 1999, - Materiały dostarczone przez wykładowcę: skrypt autorski w pdf.

**Witryna www przedmiotu:**

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

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe

### Profil ogólnoakademicki - wiedza

**Efekt EW1:**

Zna teoretyczne podstawy modelowania dynamiki manipulatorów o strukturze szeregowej,

Weryfikacja:

sprawdzian

**Powiązane efekty kierunkowe:** AiR1\_W04, AiR1\_W18

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W02, T1A\_W03, T1A\_W04, T1A\_W05

**Efekt EW2:**

Zna zasady formułowania zadania prostego i odwrotnego dynamiki manipulatora,

Weryfikacja:

egzamin część pisemna

**Powiązane efekty kierunkowe:** AiR1\_W04

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W02, T1A\_W03, T1A\_W04

**Efekt EW3:**

Zna metody opisu kinematyki i dynamiki manipulatorów równoległych

Weryfikacja:

egzamin część pisemna

**Powiązane efekty kierunkowe:** AiR1\_W04

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W02, T1A\_W03, T1A\_W04

### Profil ogólnoakademicki - umiejętności

**Efekt EU1:**

Potrafi wykonać analizę dynamiczną manipulatora niezbędną dla oceny obciążeń elementów jego konstrukcji

Weryfikacja:

kolokwium 1

**Powiązane efekty kierunkowe:** AiR1\_U05

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U08, T1A\_U09, T1A\_U15

**Efekt EU2:**

Potrafi dokonać doboru układów napędowych i sformułowania założeń dla układu sterowania.

Weryfikacja:

kolokwium 2

**Powiązane efekty kierunkowe:** AiR1\_U11, AiR1\_U20

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

**Efekt EU3:**

Potrafi opracować programy sterujące dla robota Irb-6 oraz robota Seekur.

Weryfikacja:

Zaliczenie projektu w laboratorium

**Powiązane efekty kierunkowe:** AiR1\_U02, AiR1\_U09

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U02, T1A\_U07, T1A\_U08, T1A\_U09

### Profil ogólnoakademicki - kompetencje społeczne

**Efekt EK1:**

Potrafi pracować indywidualnie i współpracować w zespole

Weryfikacja:

opracowanie sprawozdania zespołowego z ćwiczeń laboratoryjnych

**Powiązane efekty kierunkowe:** AiR1\_K01, AiR1\_K04

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_K01, T1A\_K03, T1A\_K04