**Nazwa przedmiotu:**

Robotronika

**Koordynator przedmiotu:**

dr hab. inż. Mariusz Olszewski

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Automatyka i Robotyka

**Grupa przedmiotów:**

Obowiązkowe

**Kod przedmiotu:**

brak

**Semestr nominalny:**

6 / rok ak. 2010/2011

**Liczba punktów ECTS:**

2

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

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

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

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

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

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

**Wymagania wstępne:**

Znajomość podstawowych zagadnień z mechaniki, podstaw automatyki, robotyki, sensoryki, elektrotechniki, elektroniki i programowania.

**Limit liczby studentów:**

**Cel przedmiotu:**

Zdobycie praktycznych umiejętności w zakresie budowy mechanizmów, sterowania, programowania i wykorzystania manipulatorów i robotów w zastosowaniach przemysłowych i inspekcyjnych. Poszerzenie wiedzy na temat mechatronicznego kształtowania właściwości manipulatorów i robotów ze szczególnym uwzględnieniem za-stosowań elektryki, elektroniki i procesoryki.

**Treści kształcenia:**

Robotronizacja – istota mechatronizacji urządzeń, maszyn i systemów robotyki Zasady projektowania zrobotyzowanych stanowisk i linii produkcyjnych

**Metody oceny:**

Zaliczenie na podstawie oceny testu obejmującego wiedzę podaną na wykładzie i oceny wykonanego zadania projektowego.

**Egzamin:**

**Literatura:**

1. Olszewski M. i in.: Manipulatory i roboty przemysłowe. II wydanie. WNT, Warszawa 1992. 2. Craig J.J.: Wprowadzenie do robotyki. Mechanika i sterowanie. WNT, Warszawa 1995. 3. Pritschow G.: Technika sterowania obrabiarkami i robotami przemysłowymi. OW PWr, Wrocław 1995. 4. Heimann B., Gerth W., Popp K.: Mechatronika. Komponenty, metody, przykłady. PWN, Warszawa 2001. 5. Morecki A. i in.: Podstawy robotyki. WNT, Warszawa 2002 (II wydanie). 6. Olszewski M. i in.: Mechatronika. REA, Warszawa 2002. 7. Honczarenko i in.: Roboty przemysłowe. Budowa i zastosowanie. WNT, Warszawa 2004. 8. Olszewski i in.: Podstawy mechatroniki. REA, Warszawa 2006.

**Witryna www przedmiotu:**

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe