**Nazwa przedmiotu:**

ZASADY BUDOWY ROBOTÓW

**Koordynator przedmiotu:**

brak

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Automatyka i Robotyka

**Grupa przedmiotów:**

Obowiazkowe

**Kod przedmiotu:**

ZBR

**Semestr nominalny:**

6 / rok ak. 2016/2017

**Liczba punktów ECTS:**

3

**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:  | 15h |
| Lekcje komputerowe:  | 0h |

**Wymagania wstępne:**

Znajomość podstawowych zagadnień z mechaniki, wytrzymałości, konstrukcji maszyn oraz grafiki inżynierskiej, robotyki, robotroniki, sensoryki, elektrotechniki i elektroniki

**Limit liczby studentów:**

**Cel przedmiotu:**

Zdobycie umiejętności obliczania i projektowania mechanizmów manipulatorów i robotów, doboru i projektowania układów napędowych i układów przeniesienia ruchu

**Treści kształcenia:**

Zasady projektowania mechanizmów manipulatorów i robotów. Procedury obliczeniowe rozwiązań prostych i odwrotnych zadań geometrii ruchu mechanizmów manipulatorów i robotów. Procedury obliczeniowe kinematyki ruchu mechanizmów manipulatorów i robotów. Procedury obliczeniowe kinetyki ruchu mechanizmów manipulatorów i robotów. Procedury obliczeniowe obciążeń konstrukcyjnych i doboru układów napędowych członów mechanizmów manipulatorów i robotów.

**Metody oceny:**

Ostateczna ocena liczona jest jako średnia ważona z ocen cząstkowych, przy jednoczesnym warunku uzyskania wszystkich składowych ocen pozytywnych:
Wykład: Egzamin pisemny i ustny. Waga: 0.5
Projekt: Oceny wykonania dwóch zadań projektowych. Waga: 0.5

**Egzamin:**

**Literatura:**

Tomaszewski K.: Roboty przemysłowe. Projektowanie układów mechanicznych. WNT, Warszawa 1993.
Heimann B., Gerth W., Popp K.: Mechatronika. Komponenty, metody, przykłady. PWN, Warszawa 2001.
Morecki A. i in.: Podstawy robotyki. WNT, Warszawa 2002 (II wydanie).
Olszewski M. i in.: Mechatronika. REA, Warszawa 2002.
Honczarenko J. i in.: Roboty przemysłowe. Budowa i zastosowanie. WNT, Warszawa 2004.
Olszewski M. i in.: Podstawy mechatroniki. REA, Warszawa 2006.
Olszewski M. i in.: Urządzenia i systemy mechatroniczny. Część 1. REA, Warszawa 2009.
Olszewski M. i in.: Urządzenia i systemy mechatroniczny. Część 2. REA, Warszawa 2009.

**Witryna www przedmiotu:**

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe

### Profil ogólnoakademicki - wiedza

**Efekt ZBR\_IST\_K\_W01:**

Ma podstawową wiedzę w zakresie projektowania mechanizmów manipulatorów i robotów

Weryfikacja:

Ocena zrealizowanych dwóch projektów

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_W03, K\_W09, K\_W14, K\_W16

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

**Efekt ZBR\_IST\_K\_W02:**

Ma podstawową wiedzę w zakresie analizy zachowań geometrycznych mechanizmów manipulatorów i robotów

Weryfikacja:

Egzamin z części wykładowej. Ocena zrealizowanych projektów

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_W03, K\_W09, K\_W14, K\_W16

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

**Efekt ZBR\_IST\_K\_W03:**

Ma podstawową wiedzę w zakresie analizy zachowań kinematycznych mechanizmów manipulatorów i robotów

Weryfikacja:

Egzamin z części wykładowej. Ocena zrealizowanych projektów.

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_W03, K\_W09, K\_W14, K\_W16

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

**Efekt ZBR \_IST\_K\_W04:**

Ma podstawową wiedzę z zakresu analizy zachowań kinetycznych mechanizmów manipulatorów i robotów

Weryfikacja:

Egzamin z części wykładowej. Ocena zrealizowanych projektów

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_W03, K\_W09, K\_W14, K\_W16

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

**Efekt ZBR \_IST\_K\_W05:**

Ma podstawową wiedzę z zakresu analizy zachowań układów napędowych stosowanych w mechanizmach manipulatorów i robotów

Weryfikacja:

Egzamin z części wykładowej. Ocena zrealizowanych projektów.

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_W10

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W03

### Profil ogólnoakademicki - umiejętności

**Efekt ZBR\_IST\_K\_U01:**

Potrafi zebrać i wykorzystać informacje na temat doboru układów napędowych mechanizmów manipulatorów i robotów na podstawie ich zachowań geometrycznych, kinematycznych i kinetycznych

Weryfikacja:

Ocena zrealizowanych projektów

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_U01

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U01

**Efekt ZBR\_IST\_K\_U02:**

Potrafi opracować dokumentację projektową mechanizmu manipulatora lub robota łącznie z układami napędowymi

Weryfikacja:

Ocena dokumentacji projektowej

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_U02

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

**Efekt ZBR\_IST\_K\_U03:**

Potrafi przygotować i przedstawić krótką prezentację ustną poświęconą wynikom realizacji projektu mechanizmu manipulatora lub robota łącznie z układami napędowymi

Weryfikacja:

Ocena prezentacji aplikacji

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_U03

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U04

**Efekt ZBR\_IST\_K\_U04:**

Potrafi uruchomić i wykorzystać oprogramowanie wspierające wykonanie dokumentacji projektowej mechanizmu manipulatora lub robota łącznie z układami napędowymi

Weryfikacja:

Ocena zrealizowanych projektów, w tym przyjętych rozwiązań programowych

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_U05, K\_U21, K\_U25

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U05, T1A\_U16, T1A\_U08

### Profil ogólnoakademicki - kompetencje społeczne

**Efekt ZBR\_IST\_K\_K01:**

Potrafi pracować w zespole podczas realizacji projektów z zakresu analizy i syntezy zachowań mechanizmów manipulatorów i robotów łącznie z układami napędowymi

Weryfikacja:

Ocena wykonanych w zespołach dwuosobowych drugich projektów .

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_K04

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_K03, T1A\_K04, T1A\_K05