



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Podstawy robotyki, PG_00047578						
Kierunek studiów	Automatyka, cybernetyka i robotyka						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2019 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu	2020/2021				
Poziom kształcenia	I stopnia - inżynierskie	Grupa zajęć	Grupa zajęć obowiązkowych z zakresu kierunku studiów Grupa zajęć powiązanych z prowadzonymi badaniami naukowymi w dziedzinie nauki związanej z kierunkiem - profil ogólnoakademicki				
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji	na uczelni				
Rok studiów	2	Język wykładowy	polski				
Semestr studiów	4	Liczba punktów ECTS	3.0				
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia	egzamin				
Jednostka prowadząca	Wydział Elektroniki -> Telekomunikacji i Informatyki -> Katedra Systemów Automatyki						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Od odpowiedzialny za przedmiot	dr inż. Piotr Fiertek					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu	dr inż. Piotr Fiertek					
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	30.0	0.0	0.0	0.0	0.0	30
	W tym liczba godzin zajęć na odległość: 0.0						
	Podstawy Robotyki 2021 - Moodle ID: 12447 <a href="https://enauczanie.pg.edu.pl/moodle/course/view.php?id=12447">https://enauczanie.pg.edu.pl/moodle/course/view.php?id=12447</a>						
Aktywność studenta i liczba godzin pracy	Aktywność studenta	Udział w zajęciach dydaktycznych, objętych planem studiów	Udział w konsultacjach	Praca własna studenta	RAZEM		
	Liczba godzin pracy studenta	30	3.0	42.0	75		
Cel przedmiotu	Celem przedmiotu jest zaznajomienie studentów z podstawowymi zagadnieniami dotyczącymi przemysłowych robotów stacjonarnych takimi jak: różnymi podziałami robotów, ich zadaniami, budową, zagadnieniami bezpieczeństwa na zrobotyzowanych stanowiskach produkcyjnych, metodami ich badania, zadaniami systemów sterowania, notacją Denavita-Hartenberga.						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy	Efekt z przedmiotu			Sposób weryfikacji i oceny efektu		
	[K6_W03] zna i rozumie w zaawansowanym stopniu budowę i zasady działania komponentów i systemów związanych z kierunkiem studiów, w tym teorie, metody i złożone zależności między nimi oraz wybrane zagadnienia szczegółowe – właściwe dla programu kształcenia	Student definiuje zadanie kinematyki prostej i odwrotnej robotów stacjonarnych. Definiuje opis Denavita-Hartenberga dla manipulatora do rozwiązania zadania kinematyki prostej.			[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej		
	[K6_W01] zna i rozumie w zaawansowanym stopniu matematykę w zakresie niezbędnym do formułowania i rozwiązywania prostych zagadnień związanych z kierunkiem studiów	Student wymienia i charakteryzuje przyczyny i etapy rozwoju robotów. Definiuje i klasyfikuje roboty przemysłowe. Charakteryzuje budowę manipulatorów przemysłowych. Opisuje podstawowe schematy kinematyczne. Charakteryzuje zespoły napędowe robotów przemysłowych, chwytaki i głowice technologiczne. Charakteryzuje metody zabezpieczania systemów zrobotyzowanych. Charakteryzuje sposoby zasilania robotów. Wymienia i charakteryzuje zadania układów sterowania robotów stacjonarnych.			[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej		

Treści przedmiotu	<p>Wprowadzenie: Robotyka w XXI wieku. Rys historyczny rozwoju robotyki i sytuacja obecna. Zakres i problematyka badawcza robotyki. Prawa robotyki. Roboty przemysłowe jako narzędzia: Interpretacja systemowa różnych form pracy ludzkiej. Przyczyny rozwoju robotów. Etapy rozwoju robotów przemysłowych. Budowa robotów przemysłowych: Podstawowe zespoły i układy robotów przemysłowych. Roboty monolityczne o szeregowej strukturze kinematycznej. Roboty i manipulatory o strukturach równoległych. Konstrukcja mechaniczna manipulatora. Napędy robotów przemysłowych: Napędy hydrauliczne. Napędy pneumatyczne. Napędy elektryczne. Mechanizmy przekazywania ruchu stosowane w robotach. Urządzenia chwytające i głowice technologiczne robotów przemysłowych: Przeznaczenie i ogólna charakterystyka chwytaków. Przykłady chwytaków i narzędzi. Układy sterowania robotów: Zadania układów sterowania. Układy sterowania numerycznego komputerowego. Programowanie robotów przez nauczanie. Niektóre aspekty wprowadzania robotów do przemysłu: Metodyka wprowadzania robotów przemysłowych do przemysłu. Charakterystyki robotów przemysłowych i ich badanie. Bezpieczeństwo na zrobotyzowanych stanowiskach pracy: Zagrożenie na zrobotyzowanych stanowiskach pracy. Przyczyny wypadków podczas pracy w systemach zrobotyzowanych. Ogólne zasady bezpiecznej integracji robota z systemem. Metody zabezpieczania systemów zrobotyzowanych. Perspektywy i warunki rozwoju robotyki. Zagadnienie kinematyki prostej i odwrotnej manipulatorów.</p>		
Wymagania wstępne i dodatkowe			
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	Egzamin pisemny	50.0%	100.0%
Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur	<p>1. Craig J.: Wprowadzenie do robotyki. Mechanika i sterowanie. Wydawnictwo Naukowo-Techniczne. Warszawa. 1993. 2. Spong. M. W., Vidyasagar M.: Dynamika i sterowanie robotów. Wydawnictwo Naukowo-Techniczne. Warszawa. 1997. 3. Honczarenko J.: Roboty przemysłowe. Budowa i zastosowanie. Wydawnictwo Naukowo-Techniczne. Warszawa. 2004.</p> <p>2. Spong. M. W., Vidyasagar M.: Dynamika i sterowanie robotów. Wydawnictwo Naukowo-Techniczne. Warszawa: 1997.</p> <p>3. Morecki A., Knapczyk. J.: Podstawy robotyki. Teoria i elementy manipulatorów i robotów. Wydawnictwo Naukowo-Techniczne. Warszawa: 1999.</p> <p>3. Honczarenko J.: Roboty przemysłowe. Budowa i zastosowanie. Wydawnictwo Naukowo-Techniczne. Warszawa: 2004.</p>	
	Uzupełniająca lista lektur	<p>1. Dąbkowski M.: Podstawy Robotyki - Laboratorium. Skrypt Politechniki Gdańskiej. 2012.</p> <p>2. Niederliński A.: Roboty przemysłowe. Warszawa: WSIP 1981.</p>	
	Adresy eZasobów		

Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Podstawowe schematy kinematyczne przemysłowych robotów stacjonarnych szeregowych i równoległych.</li> <li>2. Generacje robotów.</li> <li>3. Przyczyny rozwoju robotów.</li> <li>4. Napędy robotów.</li> <li>5. Chwytki i głowice technologiczne.</li> <li>6. Metodyka wprowadzania robotów do przemysłu.</li> <li>7. Parametry robotów i metody ich badania.</li> <li>8. Zadania systemów sterowania.</li> <li>9. Metody interpolacji trajektorii ruchu robotów stacjonarnych.</li> <li>10. Kinematyka prosta - zastosowanie notacji D-H do opisu podstawowych schematów kinematycznych stacjonarnych robotów szeregowych.</li> <li>11. Kinematyka odwrotna dla podstawowych schematów kinematycznych stacjonarnych robotów szeregowych.</li> </ol>
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy