

Techniki Programowania w Robotyce

Dr hab. inż. Grzegorz Granosik, prof. PŁ

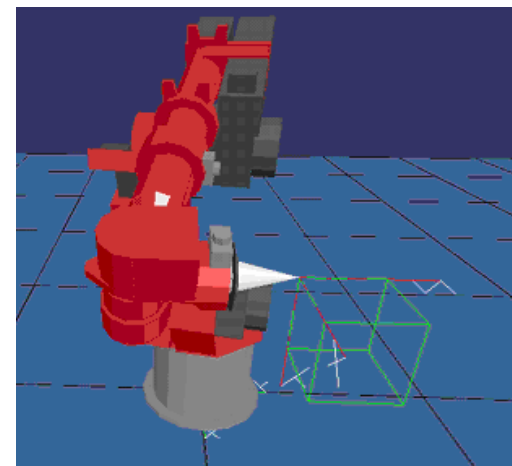
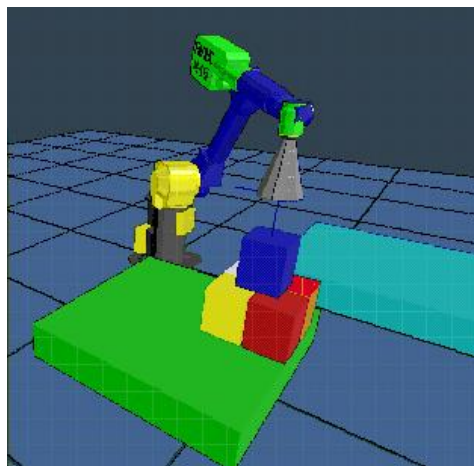
Cele przedmiotu i efekty kształcenia

Celem przedmiotu jest przekazanie podstawowej wiedzy dotyczącej sterowania manipulatorów i robotów mobilnych oraz wyrobienie umiejętności programowania przykładowych systemów robotycznych.

Student po zaliczeniu przedmiotu potrafi:

1. charakteryzować podstawowe pojęcia z zakresu kinematycznych właściwości robotów,
2. objaśniać metody planowania trajektorii,
3. opisywać metody programowania robotów.
4. tworzyć programy dla robotów przemysłowych oraz robotów mobilnych na poziomie podstawowym,
5. posługiwać się kilkoma metodami programowania
6. projektować trajektorie robotów dla określonych zadań.

Laboratorium



Oferta ciekawych prac dyplomowych systemy embedded

Human-Robot Interaction, Robotyka mobilna,
Zastosowanie systemów wizyjnych

