

POLITECHNIKA KRAKOWSKA IM. TADEUSZA KOŚCIUSZKI

KARTA PRZEDMIOTU

obowiązuje studentów rozpoczynających studia w roku akademickim 2021/2022

Wydział Mechaniczny

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka

Profil: Ogólnoakademicki

Forma studiów: stacjonarne

Kod kierunku: A

Stopień studiów: I

Specjalności: Technologie informacyjne w systemach produkcyjnych, Automatykacja systemów wytwarzania, Sterowanie i monitoring maszyn i urządzeń

1 INFORMACJE O PRZEDMIOCIE

| | |
|---|--------------------------|
| NAZWA PRZEDMIOTU | Fundamentals of Robotics |
| NAZWA PRZEDMIOTU W JĘZYKU ANGIELSKIM | |
| KOD PRZEDMIOTU | WM AIR oIS B17 21/22 |
| KATEGORIA PRZEDMIOTU | Przedmioty kierunkowe |
| LICZBA PUNKTÓW ECTS | 4.00 |
| SEMESTRY | 4 |

2 RODZAJ ZAJĘĆ, LICZBA GODZIN W PLANIE STUDIÓW

| SEMESTR | WYKŁAD | ĆWICZENIA | LABORATORIUM | LABORATORIUM KOMPUTERO- WE | PROJEKT | SEMINARIUM |
|---------|--------|-----------|--------------|----------------------------------|---------|------------|
| 4 | 15 | 0 | 15 | 0 | 15 | 0 |

3 CELE PRZEDMIOTU

Cel 1 Presentation of the principles in the mechanical design, kinematics, dynamics, control, programming and the use of stationary and mobile robots.

4 WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

1 Basic knowledge on matrix analysis and electrical engineering.

5 EFEKTY KSZTAŁCENIA

EK1 Wiedza Student describes and characterizes mechanical parts and working rules of serial and parallel robots including description of kinematics and dynamics.

EK2 Wiedza Student defines principles of discrete and CNC control systems of robots

EK3 Umiejętności Student is able to use sensory systems and drive systems and to measure and study the functional parameters of robots.

EK4 Umiejętności Student has basic programming skills for industrial robots.

6 TREŚCI PROGRAMOWE

| WYKŁAD | | |
|-----------|--|------------------|
| LP | TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH | LICZBA GODZIN |
| W1 | Classification of robots. Elements of mechanical, drive and sensory systems, CNC and PLC control system. Areas of the use of robots. | 4 |
| W2 | Calculations of a robot position and orientation in the workplace. Forward kinematics. | 2 |
| W3 | Determination of dependencies on linear and angular velocity of robot members, Jacobi matrix. | 2 |
| W4 | Inverse kinematics task, generating the trajectory of the robot's movement or its effector. | 2 |
| W5 | Methods and languages of robot programming. | 2 |
| W6 | Introduction to statics and dynamics on robots. | 3 |

| PROJEKT | | |
|-----------|--|------------------|
| LP | TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH | LICZBA GODZIN |
| P1 | Calculation of the forward kinematics for serial manipulators. | 5 |
| P2 | Inverse kinematics task for serial manipulators - trajectory generating. | 5 |
| P2 | Determination of force dependencies in static equilibrium for serial robots. | 5 |

| LABORATORIUM | | |
|--------------|--|------------------|
| LP | TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH | LICZBA GODZIN |
| L1 | Determination of the position and orientation of the robot, validation of calculations. | 2 |
| L2 | Examination of the characteristics and functional parameters of selected robot driving and sensory elements. | 2 |
| L3 | Research on positioning repeatability and static stiffness using contact methods and vision systems. | 3 |
| L4 | Experimental validation of calculations on force relationships of the robot arm or robot gripper under static equilibrium. | 2 |
| L5 | Programming of robots for given tasks | 4 |
| L6 | Experimental determination of Jacobi matrix elements. | 2 |

7 NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE

N1 Wykłady

N2 Ćwiczenia laboratoryjne

N3 Projekty

N4 Konsultacje

N5 Prezentacje multimedialne/e-learning

8 OBCIĄŻENIE PRACĄ STUDENTA

| FORMA AKTYWNOŚCI | ŚREDNIA LICZBA GODZIN NA ZREALIZOWANIE AKTYWNOŚCI |
|--|---|
| Godziny kontaktowe z nauczycielem akademickim, w tym: | |
| Godziny wynikające z planu studiów | 45 |
| Konsultacje przedmiotowe | 6 |
| Egzaminy i zaliczenia w sesji | 4 |
| Godziny bez udziału nauczyciela akademickiego wynikające z nakładu pracy studenta, w tym: | |
| Przygotowanie się do zajęć, w tym studiowanie zalecanej literatury | 15 |
| Opracowanie wyników | 15 |
| Przygotowanie raportu, projektu, prezentacji, dyskusji | 15 |
| SUMARYCZNA LICZBA GODZIN DLA PRZEDMIOTU WYNIKAJĄCA Z CAŁEGO NAKŁADU PRACY STUDENTA | 100 |
| SUMARYCZNA LICZBA PUNKTÓW ECTS DLA PRZEDMIOTU | 4.00 |

9 SPOSOBY OCENY

OCENA FORMUJĄCA

F1 Kolokwium

F2 Odpowiedź ustna

F3 Projekt zespołowy

OCENA PODSUMOWUJĄCA

P1 Średnia ważona ocen formujących (waga1)

P2 Egzamin pisemny (waga2)

WARUNKI ZALICZENIA PRZEDMIOTU

W1 Wykonanie sprawozdan z ćwiczeń laboratoryjnych i projektów.

W2 Zaliczenie przedmiotu wymaga uzyskania pozytywnej oceny z każdego efektu kształcenia.

KRYTERIA OCENY

| EFEKT KSZTAŁCENIA 1 | |
|---------------------|---|
| NA OCENĘ 2.0 | Student does not fulfil the requirements for the evaluation 3.0 |

| | |
|---------------------|--|
| NA OCENĘ 3.0 | 55% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 3.5 | 65% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 4.0 | 75% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 4.5 | 85% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 5.0 | Application of Denavit-Hartenberg notation, solving direct and inverse kinematics for industrial robots with at least 95% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| EFEKT KSZTAŁCENIA 2 | |
| NA OCENĘ 2.0 | Student does not fulfil the requirements for the evaluation 3.0 |
| NA OCENĘ 3.0 | 55% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 3.5 | 65% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 4.0 | 75% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 4.5 | 85% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 5.0 | Description of the basic robot or manipulator control systems and the rules of their programming with at least 95% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| EFEKT KSZTAŁCENIA 3 | |
| NA OCENĘ 2.0 | Student does not fulfil the requirements for the evaluation 3.0 |
| NA OCENĘ 3.0 | 55% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 3.5 | 65% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 4.0 | 75% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 4.5 | 85% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 5.0 | Knowledge on measurement of rigidity and repeatability of positioning and orientation of the industrial robot with at least 95% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| EFEKT KSZTAŁCENIA 4 | |
| NA OCENĘ 2.0 | Student does not fulfil the requirements for the evaluation 3.0 |
| NA OCENĘ 3.0 | 55% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 3.5 | 65% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 4.0 | 75% of the requirements for the evaluation 5.0 |
| NA OCENĘ 4.5 | 85% of the requirements for the evaluation 5.0 |

| | |
|--------------|---|
| NA OCENĘ 5.0 | Programming of industrial robots for a given simple task by the use of programming languages and position teaching with at least 95% of the requirements for the evaluation 5.0 |
|--------------|---|

10 MACIERZ REALIZACJI PRZEDMIOTU

| EFEKT KSZTAŁCENIA | ODNIESIENIE DANEGO EFEKTU DO SZCZEGÓŁOWYCH EFEKTÓW ZDEFINIOWANYCH DLA PROGRAMU | CELE PRZEDMIOTU | TREŚCI PROGRAMOWE | NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE | SPOSOBY OCENY |
|-------------------|--|-----------------|--|-----------------------|----------------|
| EK1 | A1_W02 A1_W03 | Cel 1 | W1 W2 W3 W4 W6 P1 P2 P2 | N1 N3 N4 N5 | F1 F2 F3 P1 P2 |
| EK2 | A1_W02 A1_W03 | Cel 1 | W1 W4 W5 W6 L2 L4 L6 | N1 N3 N4 N5 | F1 F2 P1 P2 |
| EK3 | A1_U06 A1_U07 A1_U09 A1_U25 | Cel 1 | W1 W2 W3 W4 W5 W6 P2 L1 L2 L3 L4 L5 L6 | N1 N2 N3 N4 | F1 F2 F3 P1 P2 |
| EK4 | A1_U06 A1_U07 | Cel 1 | W1 W2 W3 W4 W5 W6 L1 L2 L3 L4 L5 L6 | N1 N2 N3 N4 | F1 F2 F3 P1 P2 |

11 WYKAZ LITERATURY

LITERATURA PODSTAWOWA

- [1] Craig J. J — *Introduction to Robotics: Mechanics and Control*, MA, 1989, Addison-Wesley PC
- [2] Angeles J — *Fundamentals of Robotic Mechanical Systems. Theory, Methods, and Algorithms*, NY, 2007, Springer
- [3] Spong M. W., Hutchinson S., Vidyasagar M — *Robot modeling and control*, NY, 2006, John Wiley& Sons

LITERATURA DODATKOWA

- [1] — *Manuals for robots: Mitsubishi, Fanuc, Kawasaki*, Cracow, 2019,

12 INFORMACJE O NAUCZYCIELACH AKADEMICKICH

OSOBA ODPOWIEDZIALNA ZA KARTĘ

dr inż. Stanisław, Piotr Krenich (kontakt: stanislaw.krenich@pk.edu.pl)

OSOBY PROWADZĄCE PRZEDMIOT

1 dr inż. Stanisław Krenich (kontakt: krenich@mech.pk.edu.pl)

2 dr inż. Marcin Malec (kontakt: mmalec@mech.pk.edu.pl)

3 dr inż. Adam Słota (kontakt: slota@mech.pk.edu.pl)

4 mgr inż. Adrian Kozień (kontakt: adrian.kozien@pk.edu.pl)

5 dr inż. Marcin Morawski (kontakt: morawski@mech.pk.edu.pl)

6 dr inż. Waldemar Małopolski (kontakt: malopolski@mech.pk.edu.pl)

7 dr inż. Marta Góra (kontakt: mgora@mech.pk.edu.pl)

13 ZATWIERDZENIE KARTY PRZEDMIOTU DO REALIZACJI

(miejsowość, data)

(odpowiedzialny za przedmiot)

(dziekan)

PRZYJMUJĘ DO REALIZACJI (data i podpisy osób prowadzących przedmiot)

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....