

PAŃSTWOWA WYŻSZA SZKOŁA ZAWODOWA W NOWYM SĄCZU

KARTA PRZEDMIOTU

obowiązuje studentów rozpoczynających studia w roku akademickim 2012/2013

Instytut Techniczny

Kierunek studiów: Mechatronika

Profil: Ogólnoakademicki

Forma studiów: Stacjonarne

Kod kierunku: 06.0

Stopień studiów: I

Specjalności: Mechatronika stosowana

1 PRZEDMIOT

NAZWA PRZEDMIOTU	Programowanie robotów
KOD PRZEDMIOTU	IT 06.0 AIS MP9 12/13
KATEGORIA PRZEDMIOTU	Przedmioty specjalnościowe
LICZBA PUNKTÓW ECTS	3
SEMESTRY	6

2 RODZAJ ZAJĘĆ, LICZBA GODZIN W PLANIE STUDIÓW

SEMESTR	WYKŁAD	ĆWICZENIA	LABORATORIUM	PROJEKT	SEMINARIUM
6	15			30	

3 CELE PRZEDMIOTU

Cel 1 Poznanie podstawowych metod i technik programowania robotów.

Cel 2 Poznanie metod analizy i syntezy algorytmów sterowania robotami.

Cel 3 Nabycie umiejętności w zakresie formułowania wymagań w odniesieniu do programów sterujących pracą robotów.

Cel 4 Nabycie umiejętności w zakresie tworzenia, uruchamiania, symulacji i analizy prostych programów sterujących pracą robotów.



4 WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

- a Uzyskanie zaliczenia przedmiotu "Informatyka"
- b Uzyskanie zaliczenia przedmiotu "Matematyka ze statystyką"

5 EFEKTY KSZTAŁCENIA

EK1 Wiedza: Student objaśnia metody i techniki programowania manipulatorów i robotów.

EK2 Wiedza: Student wyjaśnia podstawowe aspekty związane z konstruowaniem, uruchamianiem, symulacją i wdrażaniem określonego oprogramowania manipulatorów i robotów

EK3 Umiejętności: Student formułuje wymagania dotyczące programów sterujących pracą manipulatorów i robotów.

EK4 Umiejętności: Student tworzy programy aplikacyjne sterujące pracą manipulatorów i robotów.

6 TREŚCI PROGRAMOWE

WYKŁAD

LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
W1	Wprowadzenie do zagadnień związanych z programowaniem robotów. Poziomy programowania robotów.	3
W2	Metody programowania manipulatorów i robotów.	2
W3	Charakterystyka języków programowania manipulatorów i robotów. Wymagania stawiane językom programowania.	3
W4	Aspekty programowania manipulatorów i robotów w językach niskiego poziomu	3
W5	Aspekty programowania manipulatorów i robotów w językach wysokiego poziomu.	4
	RAZEM	15

PROJEKT

LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
P1	Określenie założeń do wykonywanych projektów. Planowanie elementarnych działań i trajektorii ruchów robotów.	2
P2	Tworzenie i uruchamianie podstawowych algorytmów działań w środowisku graficznym NXT-G	7
P3	Tworzenie oraz uruchamianie algorytmów działania robota w środowisku programistycznym BricxCC	7
P4	Tworzenie, testowanie i uruchamianie algorytmów działania robota w środowisku programistycznym Microsoft Robotics Developer Studio, przy użyciu języka VPL	14
	RAZEM	30

7 METODY DYDAKTYCZNE

M1 Wykłady

M2 Ćwiczenia projektowe



M3 Projekty

M4 Symulacja laboratoryjna

M5 Sesje rozwiązywania problemu

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	1
Egzaminy i zaliczenia w sesji	0
Godziny bez udziału nauczyciela akademickiego wynikające z nakładu pracy studenta, w tym:	
Przygotowanie się do zajęć, w tym studiowanie zalecanej literatury	15
Opracowanie wyników	5
Przygotowanie raportu, projektu, prezentacji, dyskusji	9
SUMARYCZNA LICZBA GODZIN DLA PRZEDMIOTU WYNIKAJĄCA Z CAŁEGO NAKŁADU PRACY STUDENTA	75
SUMARYCZNA LICZBA PUNKTÓW ECTS DLA PRZEDMIOTU	3

9 SPOSOBY OCENY

OCENA FORMUJĄCA

F1 Projekt indywidualny

F2 Projekt zespołowy

OCENA PODSUMOWUJĄCA

P1 Średnia ważona ocen formujących

P2 Zaliczenie ustne

WARUNKI ZALICZENIA PRZEDMIOTU

- a Warunkiem zaliczenia przedmiotu jest uzyskanie pozytywnych ocen z projektów indywidualnych i zespołowych oraz ustna odpowiedź na postawione problemy związane z realizacją projektu.

KRYTERIA OCENY

EFEKT KSZTAŁCENIA 1	
NA OCENĘ 3	Student tylko wymienia podstawowe metody i techniki programowania manipulatorów i robotów.
NA OCENĘ 4	Student wymienia i objaśnia podstawowe metody i techniki programowania manipulatorów i robotów z drobnymi nieścisłościami.
NA OCENĘ 5	Student wymieniając i objaśniając wszystkie omawiane w ramach zajęć metody i techniki programowania robotów i manipulatorów wskazuje również ich użyteczność w rozwiązywaniu określonego problemu.
EFEKT KSZTAŁCENIA 2	



NA OCENĘ 3	Student potrafi tylko wymienić podstawowe aspekty związane z problematyką zaprogramowania manipulatorów i robotów.
NA OCENĘ 4	Student z drobnymi nieścisłościami wymienia i objaśnia podstawowe aspekty związane z problematyką zaprogramowania, przetestowania i wdrożenia oprogramowania manipulatorów i robotów.
NA OCENĘ 5	Student bezbłędnie wyjaśnia złożone problemy związane z konstruowaniem, uruchomieniem, symulacją i wdrożeniem oprogramowania manipulatorów i robotów.
EFEKT KSZTAŁCENIA 3	
NA OCENĘ 3	Student potrafi sformułować tylko nieliczne wymagania w odniesieniu do programu sterującego na bazie określonych wytycznych.
NA OCENĘ 4	Student potrafi sformułować wszystkie wymagania w odniesieniu do programu sterującego na bazie określonych wytycznych.
NA OCENĘ 5	Student formułuje bezbłędnie wszystkie wymagania w odniesieniu do programu sterującego na podstawie własnej analizy postawionego problemu .
EFEKT KSZTAŁCENIA 4	
NA OCENĘ 3	Student z wieloma błędami potrafi napisać program sterujący pracą manipulatorów lub robotów w wybranym przez siebie języku
NA OCENĘ 4	Student z drobnymi błędami potrafi napisać program sterujący pracą manipulatorów lub robotów we wskazanym przez prowadzącego języku.
NA OCENĘ 5	Student do podanego algorytmu sterującego pracą manipulatorów lub robotów samodzielnie dobiera najbardziej optymalny język programowania i implementuje w nim podany algorytm.

10 MACIERZ REALIZACJI PRZEDMIOTU

EFEKTY KSZTAŁCENIA DLA PRZEDMIOTU	ODNIESIENIE DO EFEKTÓW KIERUNKOWYCH	CELE PRZEDMIOTU	TREŚCI PROGRAMOWE	METODY DYDAKTYCZNE	SPOSOBY OCENY
EK1	MT_W06, MT_W07	Cel1	W1, W2, P1	M1, M2	P1, P2
EK2	MT_W06, MT_W07	Cel2	W2, W3, W4, W5	M1, M2	F2, P1, P2
EK3	MT_UB05	Cel3	P1	M2, M3, M4	F1, F2, P1, P2
EK4	MT_UP03	Cel4	P2, P3, P4	M3, M4, M5	F1, F2, P1, P2

11 WYKAZ LITERATURY

LITERATURA PODSTAWOWA:

- [1] Spong M.W. ,Vidyasagar — *Dynamika i sterowanie robotów*, Warszawa, 1997, WNT
- [2] Wolfram Stadler. — *Analytical Robotics and Mechatronics*, New York, 1995, McGraw-Hill

LITERATURA UZUPEŁNIAJĄCA:

- [1] Kyle Johns, Trevor Taylor — *Professional Microsoft® Robotics Developer Studio*, Indianapolis, 2008, Wiley Publishing, Inc



12 INFORMACJE O NAUCZYCIELACH AKADEMICKICH

OSOBA ODPOWIEDZIALNA ZA KARTĘ

mgr inż. Piotr Obrzut (kontakt: piotr.obrzut@gmail.com)

OSOBY PROWADZĄCE PRZEDMIOT

mgr inż. Piotr Obrzut (kontakt: piotr.obrzut@gmail.com)

dr inż. Marek Aleksander (kontakt: aleksmar@pwsz-ns.edu.pl)

mgr inż. Jacek Kaleta (kontakt: kaletaj@o2.pl)

mgr inż. Zbigniew Smajdor (kontakt: smajdorz@interia.pl)

mgr inż. Józef Wójcik (kontakt: jwojcik@pwsz-ns.edu.pl)

13 ZATWIERDZENIE KARTY PRZEDMIOTU DO REALIZACJI

(miejscowość, data)

(odpowiedzialny za przedmiot)

(kierownik zakładu)

(dyrektor instytutu)

PRZYJMUJĘ DO REALIZACJI (data i podpisy osób prowadzących przedmiot)

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