

**INSTITUTO POLITÉCNICO DE TOMAR
ESCOLA SUPERIOR DE TECNOLOGIA DE TOMAR**

CET	Automação, Robótica e Controlo Industrial (CET ARCI TMR5)	ANO LECTIVO	2013/2014
------------	---	--------------------	-----------

Unidade Curricular:	ANO:	ECTS:	Horas:	
Robótica	1.º	2.5	Contacto:	Total:
			58	64

Docentes:	Assistente Convidado, André Filipe Sá e Silva
------------------	---

OBJETIVOS E COMPETÊNCIAS A DESENVOLVER:

O formando deve ter capacidade de identificar a constituição interna, as características específicas e o princípio de funcionamento dos manipuladores robóticos.

CONTEÚDOS PROGRAMÁTICOS:

1. Principais características dos manipuladores robóticos
2. Espaços cartesianos
3. Cinemática directa e inversa dos manipuladores
4. Linguagem de programação ACL
5. Linguagem de programação por aprendizagem
6. Sensores
7. Encoders
8. Motores de passo
9. PWM
10. Protocolo de comunicação serie [RS232]
- 11.

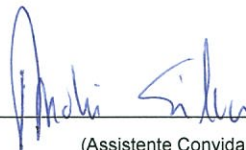
BIBLIOGRAFIA:

Apontamentos cedidos pelo formador.

MÉTODOS DE AVALIAÇÃO:

Testes de avaliação / Trabalhos Práticos

Desenvolvimento e apresentação de um trabalho final



(Assistente Convidado, André Silva)