

**CURSO:** Automação, Robótica e Controlo Industrial

**MÓDULO:** Robótica

Ano Lectivo: 2010/2011

ESTTARCI –TMR2

Carga Horária: **58** horas

ECTS: **2,5**

Docente: **André Silva**

#### **OBJECTIVOS GERAIS**

O formando deve ter a 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

#### **METODOLOGIA DE AVALIAÇÃO DAS APRENDIZAGENS**

Testes de avaliação / Trabalhos Práticos

Desenvolvimento e apresentação de um trabalho final

#### **BIBLIOGRAFIA:**

Apontamentos cedidos pelo formador

O Docente Responsável,

