Wydział Mechaniczny Politechniki Białostockiej

SPRAWOZDANIE Z PRZEDMIOTU

Systemy sterowania robotów

Kod przedmiotu: MYAR2S01006M

| Temat: ROSLAUNCH |
|------------------|
|------------------|

Imię i nazwisko: Janusz Chmaruk

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka

Specjalność: -Semestr: I

Rok akademicki: 2022/2023

Data wykonania pracy: 31.05.2023

| podpis studenta | |
|----------------------------------|---------------------|
| Weryfikacja efektów kształcenia: | |
| EK1 | EK5 |
| EK2 | EK6 |
| EK3 | ЕК7 |
| EK4 | EK8 |
| Uwagi prowadzącego: | |
| | |
| | |
| Ocena sumaryczna: | |
| | nodnis prowadzacego |

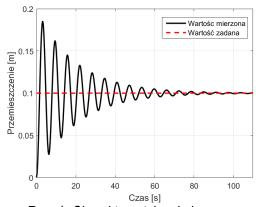
1. Treść realizowanych zadań

Wpisać treść zadań realizowanych w trakcie zajęć laboratoryjnych.

2. Rozwiązania realizowanych zadań

Przedstawić metodę realizacji zadań, wyniki zrealizowanych ćwiczeń, zamieścić ewentualne tabele pomiarowe, opracowane wykresy i opisać dokładnie uzyskane efekty.

Przykład zamieszczania rysunków i charakterystyk (Rys. 1):



Rys. 1. Charakterystyka skokowa

3. Wnioski

Przedstawić własne wnioski, spostrzeżenia i uwagi wynikające ze zrealizowanych ćwiczeń.