# Wydział Mechaniczny Politechniki Białostockiej

### SPRAWOZDANIE Z PRZEDMIOTU

## Systemy sterowania robotów

Kod przedmiotu: MYAR2S01005M

| Temat:   | Histogram    | obrazu    | cyfrowego. | Binaryzacja. |
|----------|--------------|-----------|------------|--------------|
| Przekszt | ałcenia morf | ologiczne | 2.         |              |
|          |              |           |            |              |
|          |              |           |            |              |

Imię i nazwisko: Janusz Chmaruk, Jakub Dacewicz

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka

Specjalność: -Semestr: I

Rok akademicki: 2022/2023

Data wykonania pracy: 05.06.2023

| podpis studenta                  |                     |  |  |  |
|----------------------------------|---------------------|--|--|--|
| Weryfikacja efektów kształcenia: |                     |  |  |  |
| EK1                              | EK5                 |  |  |  |
| EK2                              | EK6                 |  |  |  |
| EK3                              | EK7                 |  |  |  |
| EK4                              | EK8                 |  |  |  |
| Uwagi prowadzącego:              |                     |  |  |  |
|                                  |                     |  |  |  |
|                                  |                     |  |  |  |
| Ocena sumaryczna:                |                     |  |  |  |
|                                  | podpis prowadzącego |  |  |  |

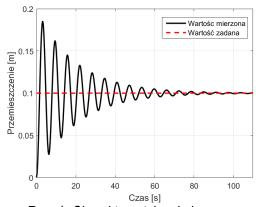
### 1. Treść realizowanych zadań

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.