

Temat projektu/pracy dyplomowej magisterskiej (jęz. pol.)	Wbudowany system pomiarowy dedykowany dla ramienia robota.
Temat projektu/pracy dyplomowej magisterskiej (jęz. ang.)	Embedded measurement system for the robot arm.
Opiekun pracy	Dr hab. inż. Wojciech Toczek
Konsultant pracy	
Cel pracy	Zbudować ramię robota wyposażone w elektroniczny system sterowania oraz system pomiarowy z wykorzystaniem zewnętrznego manipulatora
Zadania do wykonania	<ol style="list-style-type: none"> 1) Zapoznać się z dostępną literaturą na temat konstrukcji ramion robotów oraz systemami ich sterowania 2) Zaproponować konstrukcje ramienia robota 3) Zaprojektować system sterowania 4) Zaprojektować system pomiarowy ramienia robota 5) Wykonanie, uruchomienie oraz przetestowanie prototypu urządzenia
Źródła	<ol style="list-style-type: none"> 1) H. R. Everett, "Sensors for mobile robots, theory and application". 2) A. Morecki, J. Knapczyk, "Podstawy robotyki. Teoria i elementy manipulatorów i robotów" WNT 1999. 3) Dutton K., Thompson S., Barrclough B.: The Art of Control Engineering, Addison Wesley Longman 1997.
Liczba wykonawców	1
Uwagi	