



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

<b>CET</b>	Automação, Robótica e Controlo Industrial (CET ESTT ARCI TMR 4)	<b>ANO LECTIVO</b>	2012/2013
------------	--	--------------------	-----------

Unidade Curricular:	ANO:	ECTS:	Horas:	
			Contacto:	Total:
Robótica	1.º	2,5	58	64

<b>Docentes:</b>	Assistente Convidado: André Filipe Sá e Silva
------------------	---

**OBJETIVOS E COMPETÊNCIAS A DESENVOLVER:**

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

**BIBLIOGRAFIA:**

Apontamentos cedidos pelo formador

## MÉTODOS DE AVALIAÇÃO:

Testes de avaliação / Trabalhos Práticos

Desenvolvimento e apresentação de um trabalho final



(Assistente Convidado: André Filipe Sá e Silva)