

CURSO: Automação, Robótica e Controlo Industrial

MÓDULO: Robótica

Ano Lectivo: 2009/2010

ESTTARCI -TMR1

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,

