

# **Laboratorium Robotyki**

Politechnika Poznańska  
Katedra Sterowania i Inżynierii Systemów

## **Tematy ćwiczeń laboratoryjnych**

1. Podstawy obsługi i programowania manipulatora Fanuc 200iD/7L.
2. Podstawy obsługi i programowania manipulatora KUKA KR AGILUS.
3. Kinematyka i lokalizacja dwukołowego robota mobilnego.
4. System sterowania robotem mobilnym MiniTracker V3.
5. Rotacje 3D, transformacje jednorodne i kinematyka manipulatorów.
6. Podstawy obsługi i programowania manipulatora Stäubli TX60L.
7. Budowanie lokalnej mapy otoczenia.