

AUTOMATYKA I ROBOTYKA 2

IB I stopień WPPT - sem. zimowy 2025/26 Studia stacjonarne

lp	ĆWICZENIA PROJEKTOWE
1.	BHP, zasady, zapoznanie się ze sprzętem. Omówienie realizowanych tematów, stanowisk, sprzętu, środowiska. Zapoznanie się ze stanowiskami.
2.	Platforma klasy 2.0
3.	Platforma klasy 2.0
4.	Manipulator przestrzenny
5.	Manipulator przestrzenny

Literatura:

- Dr Charles R. Severance, *Python dla wszystkich odkrywanie danych z Python 3*, ISBN 9788396017628, 2023, wersja online: <https://py4e.pl/translations/PL/py4e-pl-print-latest.pdf>
- Gaston C. Hillar, *Hands-On MQTT Programming with Python*, Packt Publishing Limited, maj 2018
- Danny Staple, *Jak zaprogramować robota. Zastosowanie Raspberry Pi i Pythona w tworzeniu autonomicznych robotów. Wydanie II*, Helion, 2022
- myPalletizer:
<https://docs.elephantrobotics.com/docs/mypalletizer-m5-en/>
- mechArm 270 Tutorial:
<https://docs.elephantrobotics.com/docs/mecharm-m5-en>
- <https://randomnerdtutorials.com/getting-started-with-esp32/>