

NAZIV PREDMETA		Robotika											
Kod	SEL041	Godina studija		3.									
Nositelj/i predmeta	Dr.sc. Predrag Đukić, prof.v.š.	Bodovna vrijednost (ECTS)		5									
Suradnici		Način izvođenja nastave (broj sati u semestru)		P	S	V	T						
				30		30							
Status predmeta	Obvezni	Postotak primjene e- učenja		20%									
OPIS PREDMETA													
Ciljevi predmeta	<ul style="list-style-type: none"> <li>Upoznavanje s temeljnim zakonima i pojavama u području robotike- Osjetnici i pokretački elementi robota: Elektrodinamički, piezoelektrični elektrostatski i magnetostriktički pokretački elementi. Robotski vid i samostalno donošenje odluka</li> <li>Teorijska i praktična priprema studenata za usvajanje znanja i vještina iz robotike,</li> <li>Provedbu eksperimenata u laboratorijskim i industrijskim uvjetima,</li> <li>Zapošljavanje i samozapošljavanje u tehničkom sektoru, elektronika.</li> </ul> Uspješan nastavak studija na specijalističkim diplomskim stručnim studijima.												
Uvjeti za upis predmeta i ulazne kompetencije potrebne za predmet	Nema												
Očekivani ishodi učenja na razini predmeta (4-10 ishoda učenja)	<ol style="list-style-type: none"> <li>Obrazložiti temeljna fizikalne i tehničke osnove robotiskih sustava.</li> <li>Opisati temeljne zakone i pojave kojima je određeno ponašanje robotskih sustava.</li> <li>Analizirati različite pretpostavke, pristupe, procedure i rezultate vezane za robotske sustave.</li> <li>Osmisliti kreativna rješenja u analizi, projektiranju i razvoju komponenti, uređaja, i opreme robotskih sustava</li> <li>Provesti eksperimente i mjerena u laboratoriju i na stvarnim komponentama, uređajima, i opremi robotskih sustava.</li> <li>Interpretirati prikupljene podatke i rezultate eksperimenata.</li> <li>Opisati razvoj i primjenu robotskih sustava</li> <li>Sudjelovati u timskom radu i samostalno prezentirati stručne sadržaje</li> </ol>												
Sadržaj predmeta detaljno razrađen prema satnici nastave	Tjedan	Sati	Oblik nastave	Tema									
	1.	3	Predavanja	Uvod: povijesni pregled i nazivlje. Podjele i klasifikacije.									
		2	Auditorne vježbe										
		2	Laboratorijske vježbe	Matlab toolboxovi prikladni za aplikacije u robotici									
	2.	3	Predavanja	Vrste roboata:  Industrijski, medicinski, podvodni, policijski, inspekcijski. Posebitosti svake vrste.									

		2	Auditorne vježbe	
		2	Laboratorijske vježbe	Matlab toolboxovi prikladni za aplikacije u robotici, nastavak.
3.	3	3	Predavanja	Elementi i sklopovi robota: Mehanički pogon (kotači, gusjenice, noge, nepokretni roboti);
	2	2	Auditorne vježbe	
	2	2	Laboratorijske vježbe	Upravljanje jednostavne makete gusjeničnog pogona s dva stupnja slobode.
	3	3	Predavanja	Kretanje robota, manipulacija teretom (hvataljke i mehaničke šake, taktilni osjetnici).
4.	2	2	Auditorne vježbe	
	2	2	Laboratorijske vježbe	Korištenje pneumatskih cilindara za hvataljke.
	3	3	Predavanja	Interakcija robota s okolinom (video sustav nadgledanja okoline, prepoznavanje okoline (umjetna inteligencija).
5.	2	2	Auditorne vježbe	
	2	2	Laboratorijske vježbe	Matlab u obradi slike s video kamera.
	3	3	Predavanja	1. kolokvij Komunikacija robota s upravljačkim centrom/računalom/čovjekom.
6.	2	2	Auditorne vježbe	
	2	2	Laboratorijske vježbe	Eksperimenti s nekoliko raširenih (standardnih ) kompjuterskih sučelja, uključujući i bežične
	7.	3	Predavanja	Kinematika i dinamika robota,

			algoritmi kretanja
	2	Auditorne vježbe	
	2	Laboratorijske vježbe	Numerički eksperimenti u Matlabu: algoritmi kretanja, inverzna kinematika
8.	3	Predavanja	Stupnjevi slobode gibanja manipulatora,
	2	Auditorne vježbe	
	2	Laboratorijske vježbe	Numerički eksperimenti u Matlabu: algoritmi kretanja, inverzna kinematika, nastavak.
9.	3	Predavanja	Tipovi robotskih zglobova i njihovo fizičko izvođenje
	2	Auditorne vježbe	
	2	Laboratorijske vježbe	Upravljanje jednostavnog X-Y manipulatora s koračajnim motorima.
10.	3	Predavanja	2. kolokvij Koračni (step) motori, inkrementalni enkoderi u primjeni na robotima.
	2	Auditorne vježbe	
	2	Laboratorijske vježbe	Upravljanje jednostavnog X-Y manipulatora s koračajnim motorima, nastavak.
11.	3	Predavanja	Harmonički prigon i ostali mehatronički elementi robota
	2	Auditorne vježbe	
	2	Laboratorijske vježbe	Upravljanje koračnim motorima pomoću PC računala.
12.	3	Predavanja	Aplikacije robota: Medicinske aplikacije, opća industrija, sigurnosni sustavi



nastave i na završnom ispitu	Pokazatelji kontinuirane provjere	Uspješnost $A_i$ (%)	Udjel u ocjeni $k_i$ (%)
	<i>Nazočnost i aktivnost na nastavi (pred. + vježbe)</i>	70 - 100	10
	<i>Laboratorijske vježbe</i>	100	5
	<i>Laboratorijske vježbe (završna provjera)</i>	50-100	10
	<i>Prvi kolokvij</i>	50-100	25
	<i>Drugi kolokvij</i>	50-100	25
	<i>Treći kolokvij</i>	50-100	25

Studenti koji nisu položili ispit putem kolokvija polažu završni ispit koji se sastoji od praktičnog i teorijskog dijela. Isto vrijedi i za popravne ispite.

ZAVRŠNA OCJENA		
Pokazatelji provjere - završni ispit (prvi i drugi ispitni termin)	Uspješnost $A_i$ (%)	Udjel u ocjeni $k_i$ (%)
<i>Praktični ispit (pisani)</i>	50 - 100	40
<i>Teorijski ispit (pisani i/ili usmeni)</i>	50 - 100	50
<i>Prethodne aktivnosti (uključuju sve pokazatelje kontinuirane provjere)</i>	50 - 100	10
Pokazatelji provjere - popravni ispit (treći i četvrti ispitni termin)	Uspješnost $A_i$ (%)	Udjel u ocjeni $k_i$ (%)
<i>Praktični ispit (pisani)</i>	50 - 100	50
<i>Teorijski ispit (pisani i/ili usmeni)</i>	50 - 100	50

Ocjena (u postotcima) formira se temeljem svih pokazatelja koji opisuju razinu studentskih aktivnosti prema relaciji:

$$\text{Ocjena } (\%) = \sum_{i=1}^N k_i A_i$$

$k_i$  - težinski koeficijent za pojedinu aktivnost,

$A_i$  - postotni uspjeh postignut za pojedinu aktivnost,

$N$  - ukupan broj aktivnosti.

ODNOS POLUČENOG USPJEHA I PRIPADNE OCJENE		
Postotak	Kriterij	Ocjena
od 50% do 61%	<i>zadovoljava minimalne kriterije</i>	dovoljan (2)
od 62% do 74%	<i>prosječan uspjeh s primjetnim nedostatcima</i>	dobar (3)
od 75% do 87%	<i>iznadprosječan uspjeh s ponekom greškom</i>	vrlo dobar (4)
od 88% do 100%	<i>iznimjan uspjeh</i>	izvrstan (5)

	Naslov	Broj primjeraka u knjižnici	Dostupnost putem ostalih medija
Obvezna literatura (dostupna u knjižnici i putem ostalih medija)	1. Đukić, P.: Robotika <i>Bilješke s predavanja</i> , PPT prezentacija, elektronsko izdanje (CD), Sveučilišni studijski centar za stručne studije Sveučilišta u Splitu, Split, 2010		PDF
	2. Pojedinačni prilozi uz vježbe (handouts)		PDF
	3. Mandić I. : <i>Mehatronika</i> , Interna skripta, Elektronsko izdanje (CD), Sveučilište u Splitu, Split, (2003)		Dostupni na predavanjima
	2. Laboratorijske vježbe: Pojedinačni prilozi uz vježbe (handouts)		PDF
	4.		
	5.		
	6.		
Dopunska literatura	1. Različiti Internet resursi 2. Jones J. Roth D. <i>A practical guide to behavior based Robotics</i> , Mc Graw-Hill 2004 ISBN 0-07-142778-		
Načini praćenja kvalitete koji osiguravaju stjecanje utvrđenih ishoda učenja	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Evidencija pohađanja nastave i uspješnosti izvršenja ostalih obveza studenata (nastavnik).</li> <li>• Ažuriranje detaljnih izvedbenih planova nastave - DIP (nastavnik).</li> <li>• Nadzor izvođenja nastave (zamjenik pročelnika Odjela za nastavu, pročelnici odsjeka).</li> <li>• Kontinuirana provjera kvalitete svih parametara nastavnog procesa u skladu s Akcijskim planovima (pomoćnik pročelnika Odjela za kvalitetu).</li> <li>• Semestralno provođenje studentske ankete sukladno „Pravilniku o postupku studentskog vrednovanja nastavnog rada na sveučilištu u Splitu“ (UNIST, Centar za unaprjeđenje kvalitete).</li> </ul>		
Ostalo (prema mišljenju predlagatelja)	DIP-ovi predmeta nalaze se unutar sustava za podršku nastavi (MOODLE) i dostupni su studentima i nastavnicima Odjela. Skraćeni izvedbeni programi - IP (hrvatska i engleska inačica) su u cilju javnosti informiranja izravno dostupni na web stranicama Odjela.		