

Harmonogram ćwiczeń w Laboratorium LPAS 2

Numery ćwiczeń wykonywanych przez zespoły laboratoryjne				
Terminy zajęć	A wt. 12-14	Terminy zajęć	B pt. 8-10	C pt. 14-16
7.10	ZAJĘCIA WSTĘPNE	3.10	ZAJĘCIA WSTĘPNE	
14.10	3a	10.10	3a	3a
21.10	3b	17.10	3b	3b
28.10	4a	24.10	4a	4a
4.11	4b	7.11	4b	4b
18.11	1a	14.11	1a	1a
25.11	1b	21.11	1b	1b
2.12	5a	28.11	5a	5a
9.12	5b	5.12	5b	5b
16.12	2a	12.12	2a	2a
9.01	2b	19.12	2b	2b
13.01	Zaliczanie	16.01	Zaliczanie	
20.01	Zaliczanie	23.01	Zaliczanie	

Nr ćwicz.	Tytuł ćwiczenia	Sala	Prowadzący
1	Wykorzystanie modelu kinematycznego mechanizmu robota w tworzeniu i sterowaniu trajektorią robota.	236	Maciej Pikuliński
2	Zastosowanie przemysłowych sterowników w procesie sterowania silnikiem na poziomie przemieszczeń, prędkości i momentu.	228	Tomasz Barczak
3	Dobór parametrów układu regulacji w zależności od typu regulatora przemysłowego przy różnych obciążeniach układu napędowego.	236	Marek Surowiec
4	Sterowanie układem automatycznym z wykorzystaniem zintegrowanego układu sterowania (PLC+HMI).	236	Marek Surowiec
5	Techniki pozyskiwania, przetwarzania i analizy sygnałów z wykorzystaniem LabView. Wykorzystanie wirtualnych przyrządów w procesie sterowania rzeczywistym obiektem.	228	Marcin Pękał

Kierownik Laboratorium

dr inż. Marek Surowiec