



Serviço Público Federal
Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia Sul-rio-grandense
Pró-Reitoria de Ensino

DISCIPLINA: Robótica I	
Vigência: 2020/1	Período letivo: 9º Semestre
Carga horária total: 30 h	Código: SUP.2109
CH Extensão: 0 h	CH Pesquisa: 0 h
% EaD: 0 %	
Ementa: Estudo de manipuladores industriais. Ferramentas matemáticas e cinemática de manipuladores em cadeia aberta.	

Conteúdos:

UNIDADE I – INTRODUÇÃO À ROBÓTICA INDUSTRIAL

- 1.1 Fatores que beneficiaram o desenvolvimento dos robôs industriais
- 1.2 Conceitos básicos de um robô
- 1.3 Principais aplicações dos robôs industriais

UNIDADE II – ASPECTOS CONSTRUTIVOS DE MANIPULADORES ROBÓTICOS

- 2.1 Robôs industriais
- 2.2 Classificação
- 2.3 Sensores
- 2.4 Acionamento e controle de robôs
- 2.5 Programação de robôs
- 2.6 Precisão e capacidade de repetição
- 2.7 Garras e ferramentas.

UNIDADE III – TRANSFORMAÇÕES

- 3.1 Representações: posição e rotação
- 3.2 Transformações
- 3.3 Composições de rotação
- 3.4 Parametrização das rotações
- 3.5 Transformações homogêneas

UNIDADE IV – MODELAGEM CINEMÁTICA DE ROBÔS

- 4.1 Cadeias cinemáticas
- 4.2 Cálculo da matriz de transformação de coordenadas pelo método de Denavit-Hartenberg

Bibliografia básica

- CRAIG, John J. **Introduction to robotics: mechanics and control**. 3. ed. Upper Saddle River (nj): Person: Prentice Hall, [2004]. 400 p.
- PEÑIN, L. F., BALAGUER, C., ARACIL, R., Fundamentos de robótica. 2a ed., Mc Graw - Hill, 2007.
- SPONG, M. W., HUTCHINSON, S., VIDYASAGAR, M. **Robot modeling and control**. 1o ed., John Wiley & Sons, 2006.



Serviço Público Federal
Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia Sul-rio-grandense
Pró-Reitoria de Ensino

Bibliografia complementar

ASADA, H. and SLOTINE, J.-J. E., **Robot Analysis and Control**, John Wiley and Sons, New York, 1986.

CARVALHO, J.L.M., **Sistemas de Controles Automáticos**, 1ª Edição, LTC Editora, 2000.

K. S. Fu, R. C. Gonzales, and C. S. G. Lee. **Robotics Control, Sensing, Vision and Intelligence**. Industrial Engineering Series. McGraw-Hill, New York, 1987.

SALANT, M. A., **Introdução Robótica**. São Paulo, SP: Makron Books, 1988.

SICILIANO, B., SCIAVICCO, L., VILLANI, L., ORIOLO, G., **Robotics: modelling, planning and control**. 1ª Edição, Springer, 2009

PAZOS, F., **Automação de sistemas e robótica**. Rio de Janeiro: Axel Books, 2002.