

<b>SISTEMAS ROBÓTICOS</b>	
OBRIGATORIA: Não	
CARGA HORÁRIA: 68 horas	
NÚMERO DE CRÉDITOS: 4	
EMENTA:	Introdução. Sistemas de base fixa e de base móvel. Análise Cinemática: transformações homogêneas, representação de Denavit-Hartenberg, cinemática inversa, jacobiano: Análise dinâmica: formulação de Euler-Lagrange, formulação de Newton-Euler, inclusão de dinâmicas de atuadores e sensores. Estratégias de controle. Planejamento de trajetórias. Sub-sistemas eletrônico e mecânico.
BIBLIOGRAFIA:	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. M.W. Spong e M. Vidyasagar (1989), "Robot Dynamics and Control", John Wiley &amp; Sons, Inc.</li> <li>2. L. Sciavicco e B. Siciliano (1996). "Modeling and Control of Robot Manipulators". McGraw-Hill international Editions - Electrical Engineering Series.</li> <li>3. Mason, M. W. (2001). "Mechanics of Robotic Manipulator", The MIT Press.</li> <li>4. Braunl, T. (2003). "Embedded Robots". Springer-Verlag Inc.</li> <li>5. Angeles, J. (2002). "Fundamentals of Robotic Mechanical Systems". Springer- Verlag Inc.</li> <li>6. Artigos técnicos selecionados.</li> </ol>