



Realizacja mikrokursów 2025/2026

Mikrokurs „**Planowanie ruchu i sterowanie robotów manipulacyjnych**”, prowadzony przez mgr. inż. Arpit Joon, łączył podstawy robotyki, sensoryki, kinematyki i automatyki z praktycznym wykorzystaniem środowiska ROS 2.

Podczas zajęć studenci poznali proces projektowania systemu sterowania robota – od pozyskiwania danych z czujników i estymacji stanu, przez sterowanie napędem i integrację systemu, aż po planowanie i śledzenie zadanej trajektorii.

Zajęcia miały praktyczny i laboratoryjny charakter.

Studenci pracowali z rzeczywistą platformą robotyczną, mikrokontrolerem Arduino, Raspberry Pi oraz ROS 2, zdobywając doświadczenie w programowaniu, konfiguracji i testowaniu systemów robotycznych.

