

**Перелік тем індивідуальних завдань
з предмету “Робототехніка та мехатроніка” (РТ та МТ),
студентів гр. ЗАТК-19, ЗАТК-19-д
(враховуються на іспиті)**

1. **Конструктивні особливості та функціональні можливості промислових роботів Universal Robots.**
2. **Білозьоров Сергій Сергійович**
Безконтактні сенсорні системи наявності неметалічних деталей в затискних пристроях промислових роботів.
3. **Примаченко Денис В'ячеславович**
Контактні сенсорні системи наявності неметалічних деталей в затискних пристроях промислових роботів.
4. **Савенко Сергій Валентинович**
Контактні сенсорні системи наявності металічних деталей в затискних пристроях промислових роботів.
5. **Основні принципи та особливості мехатронних систем**
6. **Ущапівський Сергій Володимирович**
Сенсорні системи для промислових роботів на основі лазерних датчиків
7. **Особливості конструкції та функціональність роботів DELTA.**
8. **Тактильні датчики та їх використання в промисловій робототехніці.**
9. **Павлюк Олег Вікторович**
Сенсорні системи для промислових роботів на основі ультразвукових датчиків.
10. **Конструктивні особливості та функціональні можливості промислових роботів з маніпуляційною системою типу Scilam, Scara**
11. **Коботи як різновид промислових роботів: особливості конструкції, функціональні можливості.**
12. **Конструктивні особливості та функціональні можливості промислових роботів фірми MITSUBISHI.**

Вимоги до оформлення індивідуальних завдань:

1. Індивідуальні завдання виконуються у вигляді презентації.
2. Обсяг презентації *не менше 20 слайдів* наступної структури:
 - титульний лист (ВНЗ, кафедра, предмет, заголовок, виконавець, викладач тощо) – *1 слайд*;
 - мета та завдання роботи – *1 слайд*;
 - основна частина – *16 слайдів і більше*;
 - використані інформаційні джерела – *1 слайд*;
 - загальні висновки (як підтвердження досягнутої мети та виконаних завдань) – *1 слайд*.

Матеріали **висилати мені** на електронну пошту (+ інші ресурси для комунікацій):

E-mail: kiril_va@yahoo.com

Тел.: 093 77 030 77

Skype: kyrylovych