

WYMAGANIA EDUKACYJNE Z PRZEDMIOTÓW ZAWODOWYCH NAUCZANYCH MODUŁOWO

Moduł: M4r. Montowanie urządzeń i systemów robotyki

ZAWÓD: Technik robotyk

Numer zawodu: 311413

SZKOŁA: Technikum pięcioletnie

KLASA: 3S

M4r. Montowanie urządzeń i systemów robotyki – KLASA 3s

Wymagania programowe		Uwagi o realizacji		
Uczeń potrafi: dopuszczająca	Uczeń potrafi: dostateczna	Uczeń potrafi: ocena dobra	Uczeń potrafi: bardzo dobra	Uczeń potrafi: celująca
<p>rozdzielić i rozpoznawać elementy występujące na schematach podczas montowania systemów robotycznych</p> <p>opisać budowę PLC i urządzeń WE/WY PLC</p> <p>zamontować urządzenia WE/WY</p> <p>uruchomić środowisko TIAPORTAL – do programowania sterownika S7-1200</p>	<p>rozdzielić i rozpoznawać elementy występujące na schematach podczas montowania systemów robotycznych</p> <p>opisać budowę PLC i urządzeń WE/WY PLC.</p> <p>zamontować urządzenia WE/WY</p> <p>uruchomić środowisko TIAPORTAL – do programowania sterownika S7-1200</p> <p>utworzyć algorytmy opisujące działanie urządzeń PLC</p> <p>opisać czynności związane z montażem sterownika S7-1200 i urządzeniami WE/WY</p>	<p>rozdzielić i rozpoznawać elementy występujące na schematach podczas uruchamiania systemów robotycznych</p> <p>opisać budowę PLC i urządzeń WE/WY PLC</p> <p>zamontować urządzenia WE/WY</p> <p>uruchomić środowisko TIAPORTAL – do programowania sterownika S7-1200</p> <p>utworzyć algorytmy opisujące działanie urządzeń PLC</p> <p>opisać czynności związane z montażem sterownika S7-1200 i urządzeniami WE/WY zgodnie z dokumentacją techniczną</p>	<p>rozdzielić i rozpoznawać elementy występujące na schematach podczas uruchamiania systemów robotycznych</p> <p>opisać budowę PLC i urządzeń WE/WY PLC</p> <p>zamontować urządzenia WE/WY</p> <p>uruchomić środowisko TIAPORTAL – do programowania sterownika S7-1200</p> <p>utworzyć algorytmy opisujące działanie urządzeń PLC</p> <p>opisać czynności związane z montażem sterownika S7-1200 i urządzeniami WE/WY zgodnie z dokumentacją techniczną</p>	<p>rozdzielić i rozpoznawać elementy występujące na schematach podczas uruchamiania systemów robotycznych</p> <p>opisać budowę PLC i urządzeń WE/WY PLC</p> <p>zamontować urządzenia WE/WY</p> <p>uruchomić środowisko TIAPORTAL – do programowania sterownika S7-1200</p> <p>utworzyć algorytmy opisujące działanie urządzeń PLC</p> <p>opisać czynności związane z montażem sterownika S7-1200 i urządzeniami WE/WY zgodnie z dokumentacją techniczną</p> <p>stosować zasady tworzenia programów w znormalizowanych</p>

	<p>zgodnie z dokumentacją techniczną</p>	<p>stosować zasady tworzenia programów w znormalizowanych tekstowych i graficznych językach programowania robotów stosowanych w systemach robotyki</p> <p>zaprogramować sterowniki PLC z użyciem języków FBD lub LD lub SFC pracujące w systemach robotyki</p> <p>zamontować mikrokontrolery i urządzenia zewnętrzne, takie jak: czujniki i serwomechanizmy pracujące w systemach robotyki</p> <p>zaprogramować kontrolery ruchu i serwonapędy pracujące w systemach robotyki</p>	<p>stosować zasady tworzenia programów w znormalizowanych tekstowych i graficznych językach programowania robotów stosowanych w systemach robotyki</p> <p>zaprogramować sterowniki PLC z użyciem języków FBD lub LD lub SFC pracujące w systemach robotyki</p> <p>zaprogramować mikrokontrolery i urządzenia zewnętrzne, takie jak: czujniki i serwomechanizmy pracujące w systemach robotyki</p> <p>zamontować kontrolery ruchu i serwonapędy pracujące w systemach robotyki</p>	<p>tekstowych i graficznych językach programowania robotów stosowanych w systemach robotyki</p> <p>zaprogramować sterowniki PLC z użyciem języków FBD lub LD lub SFC pracujące w systemach robotyki</p> <p>zaprogramować mikrokontrolery i urządzenia zewnętrzne, takie jak: czujniki i serwomechanizmy pracujące w systemach robotyki</p> <p>zamontować kontrolery ruchu i serwonapędy pracujące w systemach robotyki</p> <p>skontrolować poprawność wprowadzonych zmian w tekstowym i graficznym języku programowania robotów stosowanych w systemach robotyki</p> <p>zaprogramować panele operatorskie HMI współpracujące ze sterownikiem PLC pracujące w systemach robotyki</p>
--	--	---	---	---

Wykonał: Ryszard Zajkowski