

POLITECHNIKA KRAKOWSKA IM. TADEUSZA KOŚCIUSZKI

KARTA PRZEDMIOTU

obowiązuje studentów rozpoczynających studia w roku akademickim 2015/2016

Wydział Mechaniczny

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka

Profil: Ogólnoakademicki

Forma studiów: stacjonarne

Kod kierunku: A

Stopień studiów: I

Specjalności: Mechatronika

1 INFORMACJE O PRZEDMIOCIE

NAZWA PRZEDMIOTU	Systemy sterowania w mechatronice
NAZWA PRZEDMIOTU W JĘZYKU ANGIELSKIM	Control Systems in Mechatronics
KOD PRZEDMIOTU	A321
KATEGORIA PRZEDMIOTU	Przedmioty specjalnościowe
LICZBA PUNKTÓW ECTS	3.00
SEMESTRY	6

2 RODZAJ ZAJĘĆ, LICZBA GODZIN W PLANIE STUDIÓW

SEMESTR	WYKŁAD	ĆWICZENIA	LABORATORIUM	LABORATORIUM KOMPUTERO- WE	PROJEKT	SEMINARIUM
6	15	0	15	0	0	0

3 CELE PRZEDMIOTU

Cel 1 Uzyskanie wiedzy w zakresie podstaw sterowania cyfrowego oraz układów mechatronicznych.

Cel 2 Praktyczne zapoznanie się z możliwościami aplikacyjnymi sterowników mikroprocesorowych w mechatronice.

4 WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

1 Zaliczone przedmioty: "Elektrotechnika", "Elektronika"

5 EFEKTY KSZTAŁCENIA

EK1 Wiedza Ma uporządkowaną wiedzę w zakresie podstaw automatyki, sterowania w otwartej i zamkniętej pętli, sterowania sekwencyjnego i sterowania w czasie rzeczywistym.

EK2 Wiedza Ma uporządkowaną wiedzę w zakresie mikrokontrolerów, struktur sterowników cyfrowych, sposobów i metod programistycznych, technik pomiarowych i obróbki sygnałów.

EK3 Umiejętności Potrafi opracowywać modele matematyczne obiektów i układów sterowania, przeprowadzać symulacje komputerowe z wykorzystaniem narzędzi informatycznych, zaprojektować prosty układ sterowania.

EK4 Umiejętności Potrafi samodzielnie analizować i wykorzystywać literaturę przedmiotu. Potrafi samodzielnie poszerzać wiedzę o nowe osiągnięcia nauki i techniki na podstawie literatury i źródeł elektronicznych.

6 TREŚCI PROGRAMOWE

WYKŁAD		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
W1	Struktura systemu mechatronicznego. Sterowanie w otwartej i zamkniętej pętli. Sterowanie w czasie rzeczywistym. Sygnały i cyfrowa obróbka sygnałów. Przetwarzanie analogowo-cyfrowe i cyfrowo-analogowe.	5
W2	Architektura mikrokontrolerów. Sterowniki wbudowane (embedded). Układy interfejsowe, elementy wejściowe i wyjściowe sterowników. Zarządzanie pamięcią w sterownikach. Wykorzystanie funkcji tablicowanych. Technika Look-Up-Table w sterowaniu. Układy zabezpieczeń w sterownikach.	5
W3	Podstawy programowania sterowników. Metody programowania sterowników. Przykłady systemów sterowania: pozycjonowanie, regulacja parametrów maszyn elektrycznych, systemy pomiarowe, napędy elektryczne.	5

LABORATORIUM		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
L1	Wprowadzenie, przygotowanie do laboratorium.	2
L2	Ultradźwiękowy sygnalizator odległości - pomiary i analiza wyników.	2
L3	Programowanie i obsługa zegara czasu rzeczywistego. Obsługa alarmu i timera w sterowniku mikroprocesorowym.	2
L4	Sterowanie w czasie rzeczywistym na przykładzie mechatronicznego układu wydłużania kończyn.	2

LABORATORIUM		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
L5	Mikroprocesorowy system pomiarowy wielkości fizycznych: ciśnienie, temperatura, prędkość obrotowa.	2
L6	Rozbudowany system pomiarowo-diagnostyczny na przykładzie układu diagnostyki pokładowej OBDII (On-Board-Diagnostics II).	2
L7	Opracowanie wyników ćwiczeń laboratoryjnych.	3

7 NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE

N1 Wykłady

N2 Ćwiczenia laboratoryjne

8 OBCIĄŻENIE PRACĄ STUDENTA

FORMA AKTYWNOŚCI	ŚREDNIA LICZBA GODZIN NA ZREALIZOWANIE AKTYWNOŚCI
Godziny kontaktowe z nauczycielem akademickim, w tym:	
Godziny wynikające z planu studiów	30
Konsultacje przedmiotowe	10
Egzaminy i zaliczenia w sesji	5
Godziny bez udziału nauczyciela akademickiego wynikające z nakładu pracy studenta, w tym:	
Przygotowanie się do zajęć, w tym studiowanie zalecanej literatury	25
Opracowanie wyników	10
Przygotowanie raportu, projektu, prezentacji, dyskusji	10
SUMARYCZNA LICZBA GODZIN DLA PRZEDMIOTU WYNIKAJĄCA Z CAŁEGO NAKŁADU PRACY STUDENTA	90
SUMARYCZNA LICZBA PUNKTÓW ECTS DLA PRZEDMIOTU	3.00

9 SPOSOBY OCENY

OCENA FORMUJĄCA

F1 Sprawozdanie z ćwiczenia laboratoryjnego

OCENA PODSUMOWUJĄCA
P1 Zaliczenie pisemne

KRYTERIA OCENY

EFEKT KSZTAŁCENIA 1	
NA OCENĘ 2.0	x
NA OCENĘ 3.0	Student potrafi zdefiniować i opisać podstawowe układy sterowania.
NA OCENĘ 3.5	x
NA OCENĘ 4.0	x
NA OCENĘ 4.5	x
NA OCENĘ 5.0	x
EFEKT KSZTAŁCENIA 2	
NA OCENĘ 2.0	x
NA OCENĘ 3.0	Student potrafi opisać architekturę i strukturę sterownika cyfrowego oraz potrafi zaprogramować sterownik cyfrowy.
NA OCENĘ 3.5	x
NA OCENĘ 4.0	x
NA OCENĘ 4.5	x
NA OCENĘ 5.0	x
EFEKT KSZTAŁCENIA 3	
NA OCENĘ 2.0	x
NA OCENĘ 3.0	Student potrafi opracować model matematyczny i przeprowadzić symulację komputerową prostego układu sterowania.
NA OCENĘ 3.5	x
NA OCENĘ 4.0	x
NA OCENĘ 4.5	x
NA OCENĘ 5.0	x
EFEKT KSZTAŁCENIA 4	
NA OCENĘ 2.0	x
NA OCENĘ 3.0	Student potrafi przeprowadzić analizę literatury i źródeł elektronicznych z zakresu mechatroniki.

NA OCENĘ 3.5	x
NA OCENĘ 4.0	x
NA OCENĘ 4.5	x
NA OCENĘ 5.0	x

10 MACIERZ REALIZACJI PRZEDMIOTU

EFEKT KSZTAŁCENIA	ODNIESIENIE DANEGO EFEKTU DO SZCZEGÓLOWYCH EFEKTÓW ZDEFINIOWANYCH DLA PROGRAMU	CELE PRZEDMIOTU	TREŚCI PROGRAMOWE	NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE	SPOSOBY OCENY
EK1		Cel 1	W1 W2 W3	N1	P1
EK2		Cel 1	W1 W2 W3	N1 N2	P1
EK3		Cel 2	L2 L3 L4 L5 L6	N1 N2	F1
EK4		Cel 2	W1 W2 W3	N1	P1

11 WYKAZ LITERATURY

LITERATURA PODSTAWOWA

- [1] Heimann B. Gerth W. Popp K. — *Mechatronika - komponenty, metody, przykłady*, Warszawa, 2001, PWN
- [2] Bolton W. — *Mechatronics - Electronic Control Systems in Mechanical and Electrical Engineering*, Harlow, 1999, Addison Wesley Longmann
- [3] Onwubolu G. — *Mechatronics - Principles and Applications*, Burlington, 2005, Elsevier

LITERATURA UZUPEŁNIAJĄCA

- [1] Braga N., C. — *Robotics, Mechatronics and Artificial Intelligence*, Woburn, USA, 2002, Newness

12 INFORMACJE O NAUCZYCIELACH AKADEMICKICH

OSOBA ODPOWIEDZIALNA ZA KARTĘ

dr inż. Zdzisław, Krzysztof Juda (kontakt: zjuda@usk.pk.edu.pl)



OSOBY PROWADZĄCE PRZEDMIOT

1 dr inż. Zdzisław Juda (kontakt: zjuda@pk.edu.pl)

2 dr inż. Tomasz Nabagło (kontakt: tnabaglo@mech.pk.edu.pl)

13 ZATWIERDZENIE KARTY PRZEDMIOTU DO REALIZACJI

(miejscowość, data)

(odpowiedzialny za przedmiot)

(dziekan)

PRZYJMUJĘ DO REALIZACJI (data i podpisy osób prowadzących przedmiot)

.....

.....