

I. KARTA PRZEDMIOTU

1. Nazwa przedmiotu: **PODSTAWY AUTOMATYKI I ROBOTYKI**
2. Kod przedmiotu: **Epr**
3. Jednostka prowadząca: **Wydział Mechaniczno-Elektryczny**
4. Kierunek: **Mechanika i budowa maszyn**
5. Specjalność: **Eksploatacja Siłowni Okrętowych**
6. Moduł: **treści kierunkowych**
7. Poziom studiów: **I stopnia**
8. Forma studiów: **stacjonarne**
9. Semestr studiów: **IV**
10. Profil: **praktyczny**
11. Prowadzący: **dr hab. inż. Jerzy Garus**

CEL PRZEDMIOTU

C1	Student poznaje budowę i zasadę działania układów sterowania automatycznego.
C2	Poznaje metody opisu układów automatycznego sterowania oraz metody analizy liniowych układów sterowania automatycznego.
C3	Wykształca umiejętności wyznaczania charakterystyk dynamicznych układów liniowych i określania na podstawie charakterystyk właściwości dynamiczne układów.
C4	Wykształca umiejętności określania na podstawie charakterystyk właściwości dynamiczne układów oraz przeprowadzania analizy układów regulacji automatycznej.

WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

1	Znajomość równań różniczkowych, algebry liniowej i liczb zespolonych.
----------	---

EFEKTY KSZTAŁCENIA

EK1	Zna i rozumie pojęcia związane z automatyką
EK2	Zna modele transmitancyjne podstawowych obiektów dynamicznych i ich praktyczne przykłady
EK3	Dysponuje wiedzą z zakresu metod badania stabilności obiektów i układów sterowania
EK4	Potrafi opisać zachowanie się obiektu regulacji i układu sterowania w dziedzinie czasu i częstotliwości
EK5	Zna rolę systemów sterowania i automatyki we współczesnej rzeczywistości

TREŚCI PROGRAMOWE

WYKŁADY		Liczba godzin
W1	Wprowadzenie do automatyki i podstawowe pojęcia automatyki	2
W2	Podstawowe człony dynamiczne układów automatyki, klasyfikacja UAR	2
W3	Opis matematyczny UAR	2
W4	Charakterystyki podstawowych członów dynamicznych UAR	2
W5	Stabilność liniowych układów sterowania automatycznego	2
W6	Jakość i korekcja liniowych układów sterowania automatycznego	2
Razem		12
ĆWICZENIA		
Ć1	Rozwiązywanie równań różniczkowych met przekształcenia Laplace'a	2
Ć2	Algebra schematów blokowych	2
Ć3	kolokwium	2
Razem		6
ZAJĘCIA LABORATORYJNE		
L1	Badanie charakterystyk dynamicznych UAR	3

NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE

- | | |
|---|---------------------------------|
| 1 | Notebook z projektorem |
| 2 | Zestaw programów symulacyjnych. |
| 3 | Stanowiska laboratoryjne |

SPOSOBY OCENY

FORMUJĄCA

- | | | |
|----|----------------------------------|---------|
| F1 | Sprawdzian | EK1-EK4 |
| F2 | Wykonanie zadanie praktycznego | EK2-EK4 |
| F3 | Wykonanie ćwiczenia praktycznego | EK3-EK5 |

PODSUMOWUJĄCA

- | | | |
|----|-----------|---------|
| P1 | Kolokwium | EK1-EK5 |
|----|-----------|---------|

OBCIĄŻENIE PRACĄ STUDENTA

Forma aktywności	Średnia liczba godzin na zrealizowanie aktywności	
	semestr	razem
udział w wykładach	12	12
udział w ćwiczeniach	6	6
udział w zajęciach laboratoryjnych	12	12
Przygotowanie się do wykładów i ćwiczeń	12	12
Rozwiązywanie zadań domowych	10	10
Konsultacje	8	8
Przygotowanie się do egzaminu	6	6
Przygotowanie do ćwiczeń, laboratoriów	12	12
Przygotowanie się do kolokwium	4	4
Opracowanie sprawozdań z laboratorium	8	8
SUMA GODZIN W SEMESTRZE	90	90
PUNKTY ECTS W SEMESTRZE	2	2

LITERATURA

PODSTAWOWA

- | | |
|---|--|
| 1 | 1. BEŃSKI J., KITOWSKI Z., ŻAK B.: Automatyka. Część IA, IB. Podstawy, elementy, układy, Wydawnictwo AMW, Gdynia 1988 2. BEŃSKI J., KICIŃSKI W., ŻAK B.: Automatyka. Część III. Ćwiczenia laboratoryjne. Wydawnictwo AMW, Gdynia 1990 3. KITOWSKI Z.: Automatyka, Ćwiczenia rachunkowe, AMW, Gdynia 1989 |
|---|--|

UZUPEŁNIAJĄCA

- | | |
|---|---|
| 2 | KACZOREK T. [i in.]: Podstawy teorii sterowania, WNT, Warszawa 2005 |
|---|---|

PROWADZĄCY PRZEDMIOT

- | | |
|---|---|
| 1 | dr hab. inż. Jerzy Garus, j.garus@amw.gdynia.pl |
|---|---|

Formy oceny

Efekt	Na ocenę 2	Na ocenę 3	Na ocenę 4	Na ocenę 5
	<i>Zna i rozumie pojęcia związane z automatyką</i>			
EK1	Nie zna i nie rozumie pojęć związanych z automatyką	Słabo i dość chaotycznie zna i rozumie pojęcia związane z automatyką	Zna i rozumie pojęcia związane z automatyką	Dobrze zna i rozumie pojęcia związane z automatyką i potrafi zilustrować przykładami
	<i>Zna modele transmitancyjne podstawowych obiektów dynamicznych i ich praktyczne przykłady</i>			
EK2	Nie zna modeli transmitancyjnych podstawowych obiektów dynamicznych ani ich praktycznych przykładów	Słabo zna modele transmitancyjne podstawowych obiektów dynamicznych i wybiórczo ich praktyczne przykłady	Zna modele transmitancyjne podstawowych obiektów dynamicznych i ich praktyczne przykłady	Dobrze zna modele transmitancyjne podstawowych obiektów dynamicznych i ich praktyczne przykłady realizowane w układach
	<i>Dysponuje wiedzą z zakresu metod badania stabilności obiektów i układów sterowania</i>			
EK3	Nie dysponuje wiedzą z zakresu metod badania stabilności obiektów i układów sterowania	Słabo i chaotycznie dysponuje wiedzą z zakresu metod badania stabilności obiektów i układów sterowania	Dysponuje wiedzą z zakresu metod badania stabilności obiektów i układów sterowania	Biegłe dysponuje wiedzą z zakresu metod badania stabilności obiektów i układów sterowania
	<i>Potrafi opisać zachowanie się obiektu regulacji i układu sterowania w dziedzinie czasu i częstotliwości</i>			
EK4	Nie potrafi opisać zachowanie się obiektu regulacji i układu sterowania w dziedzinie czasu i częstotliwości	Słabo potrafi opisać zachowanie się obiektu regulacji i układu sterowania w dziedzinie czasu i częstotliwości	Potrafi opisać zachowanie się obiektu regulacji i układu sterowania w dziedzinie czasu i częstotliwości	Dobrze potrafi opisać zachowanie się obiektu regulacji i układu sterowania w dziedzinie czasu i częstotliwości
	<i>Zna rolę systemów sterowania i automatyki we współczesnej rzeczywistości</i>			
EK5	Nie zna roli systemów sterowania i automatyki we współczesnej rzeczywistości	Słabo zna rolę systemów sterowania i automatyki we współczesnej rzeczywistości	Zna rolę systemów sterowania i automatyki we współczesnej rzeczywistości	Dobrze zna rolę systemów sterowania i automatyki we współczesnej rzeczywistości