



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	SYSTEMY CZASU RZECZYWISTEGO, PG_00038097						
Kierunek studiów	Automatyka, robotyka i systemy sterowania						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2019 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu			2020/2021		
Poziom kształcenia	I stopnia - inżynierskie	Grupa zajęć			Grupa zajęć obowiązkowych z zakresu kierunku studiów Grupa zajęć powiązanych z prowadzonymi badaniami naukowymi w dziedzinie nauki związanej z kierunkiem - profil ogólnoakademicki		
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji			na odległość (e-learning)		
Rok studiów	2	Język wykładowy			polski		
Semestr studiów	4	Liczba punktów ECTS			4.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia			zaliczenie		
Jednostka prowadząca	Wydział Elektrotechniki i Automatyki -> Katedra Elektrotechniki -> Systemów Sterowania i Informatyki						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot	dr inż. Tomasz Rutkowski					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu	dr inż. Tomasz Rutkowski mgr inż. Tomasz Karla					
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	15.0	0.0	15.0	0.0	0.0	30
	W tym liczba godzin zajęć na odległość: 30.0						
SCR 20/21 - Real Time Systems (WEiA, ARiSS, I stopień, sem. 4, 2020/2021) - Moodle ID: 11752 https://enauczanie.pg.edu.pl/moodle/course/view.php?id=11752							
Aktywność studenta i liczba godzin pracy	Aktywność studenta	Udział w zajęciach dydaktycznych, objętych planem studiów		Udział w konsultacjach		Praca własna studenta	RAZEM
	Liczba godzin pracy studenta	30		4.0		66.0	100
Cel przedmiotu	Zdobycie podstawowej wiedzy z dziedziny systemów czasu rzeczywistego związanych z komputerowymi systemami sterowania. Poznanie wybranych systemów czasu rzeczywistego. Nabycie umiejętności poprawnego wykorzystania poznanych zagadnień w celu projektowania i implementacji systemów sterowania dla potrzeb rozwiązywania prostych zadań inżynierskich.						

Efekty uczenia się przedmiotu	<p>Efekt kierunkowy</p> <p>[K6_K02] potrafi pracować w grupie przyjmując w niej różne role</p>	<p>Efekt z przedmiotu</p> <p>Umiejętność pracy indywidualnej i grupowej w zakresie implementacji i weryfikacji układów sterowania z wykorzystaniem środowisk umożliwiających szybkie prototypowanie oraz symulację w pętli sprzętowej.</p>	<p>Sposób weryfikacji i oceny efektu</p> <p>[SK1] Ocena umiejętności pracy w grupie [SK2] Ocena postępów pracy</p>
	<p>[K6_U05] potrafi wykorzystać metody analityczne, symulacyjne, przygotować i do formułowania i rozwiązywania zadań z zakresu automatyki i robotyki posługiwać się różnymi technikami do realizacji zadań inżynierskich dotyczących urządzeń, układów i systemów automatyki i robotyki</p>	<p>Student wykorzystuje technik szybkiego prototypowania i symulacji w pętli sprzętowej do oceny działania układów sterowania. W sposób podstawowy, posługuje się wybranymi narzędziami do programowania mikrokontrolerów rodziny AVR, sterowników PLC/PAC oraz Matlab/Simulink Desktop Real-Time</p>	<p>[SU1] Ocena realizacji zadania [SU2] Ocena umiejętności analizy informacji [SU3] Ocena umiejętności wykorzystania wiedzy uzyskanej w ramach przedmiotu [SU4] Ocena umiejętności korzystania z metod i narzędzi</p>
	<p>[K6_W06] zna strukturę komputerów i mikroprocesorów oraz zadania systemów operacyjnych, ma podstawową wiedzę z podstaw oprogramowania komputerów, sterowników, techniki mikroprocesorowej, projektowania prostych algorytmów oraz działania sieci informatycznych</p>	<p>Student definiuje system czasu rzeczywistego. Klasyfikuje systemy czasu rzeczywistego w zależności od typu uwzględnianych graniczeń czasowych. Identyfikuje rolę i miejsce systemów czasu rzeczywistego w komputerowych systemach sterowania. Opisuje różnego typu urządzenia sterowania cyfrowego. Opisuje architekturę i wyjaśnia podstawowe mechanizmy działania systemu operacyjnego czasu rzeczywistego.</p>	<p>[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej</p>
<p>Treści przedmiotu</p>	<p>WYKŁAD Historia oraz podstawowe pojęcia z zakresu systemów czasu rzeczywistego. Systemy ciągłe a systemy dyskretne. Równanie różniczkowe a równanie różnicowe. Przykłady systemów czasu rzeczywistego: mikrosterowniki, DSP, FPGA, PLC/PAC, komputery rzeczywiste. Struktura klasycznego i rozproszonego systemu sterowania. Systemy czasu rzeczywistego w komputerowych systemach sterowania: przemysłowe sieci informatyczne, urządzenia sterowania cyfrowego, przemysłowe bazy danych. Struktura, działanie i programowanie przykładowych systemów czasu rzeczywistego: sterowniki PLC/PAC, Matlab/Simulink Real-Time Windows Target i xPC Target. Idea oraz narzędzia szybkiego prototypowania. Idea technik symulacji w pętli sprzętowej (ang. hardware in the loop). Cechy, architektura oraz elementy systemów operacyjnych czasu rzeczywistego. Charakterystyka wybranych systemów, m.in.: QNX, RTLinux, VxWorks, Azure RTOS, Nut/OS, FreeRTOS. ĆWICZENIA LABORATORYJNE Podstawy obsługi sterowników PLC: konfiguracja, programowanie oraz implementacja prostych algorytmów sterowania. Podstawy obsługi pakietu Matlab/Simulink Real-Time Windows Target: konfiguracja, podstawy programowania, implementacja prostych modeli matematycznych obiektów sterowania i/lub algorytmów sterowania (szybkie prototypowanie). Badania symulacyjne z wykorzystaniem technik symulacji w pętli sprzętowej. Projektowanie i implementacja algorytmu sterowania autonomicznym robotem mobilnym.</p>		
<p>Wymagania wstępne i dodatkowe</p>	<p>Wiedza z przedmiotów: Informatyka (0411200011) oraz Podstawy Automatyki (0411200017)</p>		
<p>Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się</p>	<p>Sposób oceniania (składowe)</p>	<p>Próg zaliczeniowy</p>	<p>Składowa oceny końcowej</p>
	<p>Sprawozdania z ćwiczeń laboratoryjnych</p>	<p>50.0%</p>	<p>40.0%</p>
	<p>Sprawdziany podczas ćwiczeń laboratoryjnych</p>	<p>50.0%</p>	<p>10.0%</p>
	<p>Kolokwium z wykładów</p>	<p>50.0%</p>	<p>50.0%</p>
<p>Zalecana lista lektur</p>	<p>Podstawowa lista lektur</p>	<p>1. Sacha K. Systemy czasu rzeczywistego. Oficyna WPW 2006.</p> <p>2. Szmuc T. Motet G. Specyfikacja i projektowanie oprogramowania systemów czasu rzeczywistego. AGH Uczelniane Wydawnictwo Naukowo-Dydaktyczne, Kraków 2000.</p> <p>3. Kopetz H. Real-Time Systems, Design Principles for Distributed Embedded Applications. Springer Real-Time Systems Series, 2011.</p> <p>4. Buttazzo G. C. Hard Real-Time Computing Systems, Predictable Scheduling Algorithms and Applications. Springer Real-Time Systems Series, 2011.</p>	

	Uzupełniająca lista lektur	<p>1. Szymczyk P. Systemy operacyjne czasu rzeczywistego. AGH Uczelniane Wydawnictwo Naukowo-Dydaktyczne, Kraków 2003.</p> <p>2. Ułasiewicz J. System czasu rzeczywistego QNX6 Neutrino. Wydawnictwo BTC.</p>
	Adresy eZasobów	
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<p>[1] Zdefiniuj system czasu rzeczywistego.</p> <p>[2] Przedstaw klasyfikację systemów czasu rzeczywistego w zależności od typu uwzględnianych ograniczeń czasowych.</p> <p>[3] Opisz rolę i miejsce systemów czasu rzeczywistego w komputerowych systemach sterowania.</p> <p>[4] Przedstaw podobieństwa i różnice pomiędzy szybkim prototypowaniem układu sterowania a symulacją w pętli sprzętowej.</p> <p>[5] Opisz podstawowe architektury systemów operacyjnych czasu rzeczywistego.</p>	
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy	