



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Automatyka i robotyka, PG_00050291						
Kierunek studiów	Mechanika i budowa maszyn, Mechanika i budowa maszyn						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2020 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu				2022/2023	
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 uczelni	
Rok studiów	3	Język wykładowy				polski	
Semestr studiów	5	Liczba punktów ECTS				5.0	
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia				egzamin	
Jednostka prowadząca	Wydział Inżynierii Mechanicznej i Okrętownictwa -> Instytut Mechaniki i Konstrukcji Maszyn						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot		dr inż. Michał Mazur				
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu		mgr inż. Grzegorz Banaszek dr inż. Michał Mazur				
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	30.0	15.0	15.0	0.0	0.0	60
	W tym liczba godzin zajęć na odległość: 0.0						
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	60		6.0		59.0	125
Cel przedmiotu	Przedstawienie podstawowych zagadnień związanych z układami regulacji automatycznej oraz robotami i manipulatorami. Poznanie budowy, struktury i elementów składowych typowego układu automatyki. Uzyskanie wiedzy ogólnej na temat metod projektowania, analizy i badania własności typowych układów automatyki. Nabycie wiedzy na temat budowy typowych robotów oraz manipulatorów przemysłowych. Poznanie metod modelowania, analizy i sterowania robotów.						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy		Efekt z przedmiotu			Sposób weryfikacji i oceny efektu	
	[K6_W06] ma elementarną wiedzę w zakresie automatyki i robotyki układów mechanicznych		Słuchacz zna strukturę typowego układu automatyki i jego elementy składowe. Potrafi budować, projektować i analizować podstawowe układy sterowania automatycznego z typowymi uniwersalnymi regulatorami przemysłowymi.			[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej	
[K6_U03] umie zidentyfikować, sformułować i opracować dokumentację prostego zadania projektowego lub technologicznego łącznie z opisem rezultatów tego zadania w języku polskim lub obcym oraz przedstawić prezentację wyników korzystając z programów komputerowych lub innych narzędzi wspomagających		Potrafi budować, projektować i analizować podstawowe układy sterowania automatycznego z typowymi uniwersalnymi regulatorami przemysłowymi.			[SU4] Ocena umiejętności korzystania z metod i narzędzi		

Treści przedmiotu	Definicja podstawowych pojęć. Struktura układu automatyki. Klasyfikacja członów i układów automatyki. Cyfrowe i analogowe układy sterowania. Podstawowe informacje o cyfrowych układach sterowania. Algebra Boolea. Układy logiczne kombinacyjne. Układy logiczne sekwencyjne. Projektowanie, synteza i analiza cyfrowych układów automatyki. Podstawowe informacje o analogowych układach sterowania. Typowe połączenia członów. Schematy blokowe. Sprzężenie zwrotne. Opis i klasyfikacja sygnałów. Sygnały standardowe. Metody opisu układów automatyki. Zastosowanie przekształcenia Laplacea. Transmittancja operatorowa. Charakterystyki statyczne i dynamiczne układów automatyki. Odpowiedzi skokowe i impulsowe członów. Charakterystyki częstotliwościowe. Wykresy Nyquista i Bodea. Regulatory. Dobór nastaw regulatora PID. Klasyfikacja robotów i manipulatorów. Budowa, modelowanie i analiza ruchu robotów. Podstawy sterowania manipulatorami i robotami. Czujniki stosowane w robotach przemysłowych. Podstawy programowania robotów. Przykłady zastosowań robotów i manipulatorów przemysłowych. Laboratorium: Projektowanie układów logicznych kombinacyjnych i sekwencyjnych. Wyznaczanie charakterystyk czasowych i częstotliwościowych wybranych członów automatyki. Modelowanie i symulacja układów sterowania oraz robotów.		
Wymagania wstępne i dodatkowe	Matematyka, Fizyka, Mechanika		
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	Laboratorium (sprawozdania z ćwiczeń laboratoryjnych)	56.0%	30.0%
	Egzamin pisemny	56.0%	40.0%
	Kolokwia w czasie semestru	56.0%	30.0%
Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur	<p>1. Holecjo D., Kościelny W.J.: Automatyka procesów ciągłych, Oficyna Wydawnicza Politechniki Warszawskiej, 2012,</p> <p>2. Żelazny M.: Podstawy automatyki, Państwowe Wydawnictwo Naukowe, 1976,</p> <p>3. Perycz S.: Podstawy automatyki. Skrypt PG, Gdańsk 1983,</p> <p>4. Węgrzyn S.: Podstawy automatyki. PWN Warszawa, 1978,</p> <p>5. Jarzębowska E.: Podstawy dynamiki mechanizmów i manipulatorów. Oficyna Wydawnicza PW. Warszawa 2002,</p> <p>6. Morecki A., Knapczyk J., Kędzior K.: Teoria mechanizmów i manipulatorów. WNT. Warszawa 2002,</p> <p>7. Graig J.J.: Wprowadzenie do robotyki. Mechanika i sterowanie. WNT. Warszawa 1993.</p>	
	Uzupełniająca lista lektur	<p>1. Kaczorek T.: Teoria układów regulacji automatycznej. WNT Warszawa 1974,</p> <p>2. Morecki A., Knapczyk J.: Podstawy robotyki. Teoria i elementy manipulatorów i robotów. WNT. Warszawa 1993.</p>	
	Adresy eZasobów		

Automatyka

1. Omówić schemat UAR - Podać przykład
2. Transmitancja widmowa
3. Co to jest charakterystyka statyczna członu?
4. Aproksymacja nieliniowej statycznej charakterystyki członu w otoczeniu punktu pracy
5. Człon proporcjonalny
6. Człon inercyjny I rzędu
7. Człon całkujący
8. Człon oscylacyjny
9. Człon różniczkujący idealny
10. Człon różniczkujący rzeczywisty
11. Człon opóźniający
12. Człon przesuwający fazę
13. Stabilność układów automatyki
14. Kryterium Hurwitza
15. Kryterium Nyquista
16. Uchyb statyczny
17. Regulator PID
18. Regulacja dwupołożeniowa
19. Sterowalność
20. Obserwowalność
21. Sterowanie optymalne przy całkowym kryterium jakości

Robotyka

1. Co to jest robot przemysłowy?

2. Co to jest robot mobilny?
3. Co to jest manipulator?
4. Czym zajmuje się robotyka?
5. Zastosowania robotów przemysłowych.
6. Przedstaw i opisz podstawowe struktury kinematyczne stacjonarnych robotów przemysłowych.
7. Czym różni się robot o strukturze kinematycznej w układzie kartezjańskim od robota o strukturze kinematycznej w układzie antropomorficznej?
8. Wymień i omów podstawowe zespoły i układy robota przemysłowego.
9. Zalety i wady robotów o strukturze równoległej.
10. Wymień zastosowania robotów mobilnych.
11. Co to jest przestrzeń robocza?
12. Co to jest przestrzeń manipulacyjna?
13. Na czym polega zadanie proste kinematyki?
14. Na czym polega zadanie odwrotne kinematyki?
15. Zadania układu sterowania.
16. Omów sposoby programowania robotów przemysłowych.
17. Co to są serwonapędy?
18. Co to jest dokładność pozycjonowania?
19. Co to jest powtarzalność?
20. Zastosowania i rodzaje interpolacji w robotyce.
21. Wymień wady i zalety napędu hydraulicznego w zastosowania do robotów przemysłowych.
22. Wymień wady i zalety napędu pneumatycznego w zastosowania do robotów przemysłowych.
23. Wymień wady i zalety napędu elektrycznego w zastosowanie do robotów przemysłowych.
24. Wymagania dotyczące przekładni stosowanych w robotach przemysłowych.
25. Omów zastosowania i działanie przekładni śrubowo tocznej.
26. Omów zastosowanie i działanie przekładni harmoniczej.

	<p>27. Omów działanie rewolwerów.</p> <p>28. Omów działanie enkoderów.</p> <p>29. Omów działanie ultradźwiękowych czujników zbliżenia.</p> <p>30. Zastosowania układów sensorycznych dotyku.</p>
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy