



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	MIKROPROCESOROWE UKŁADY STEROWANIA, PG_00038476						
Kierunek studiów	Elektrotechnika						
Data rozpoczęcia studiów	luty 2021 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu			2020/2021		
Poziom kształcenia	II stopnia	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	1	Język wykładowy			polski		
Semestr studiów	1	Liczba punktów ECTS			3.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia			zaliczenie		
Jednostka prowadząca	Wydział Elektrotechniki i Automatyki -> Katedra Energoelektroniki i Maszyn Elektrycznych						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot	dr hab. inż. Paweł Szczepankowski					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu	dr hab. inż. Paweł Szczepankowski					
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						
MIKROPROCESOROWE UKŁADY STEROWANIA [2020/21] - Moodle ID: 11810 https://enauzanie.pg.edu.pl/moodle/course/view.php?id=11810							
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	5.0		40.0	75	
Cel przedmiotu	Celem przedmiotu jest pogłębienie wiedzy w zakresie zastosowania programowalnych układów logicznych w urządzeniach elektronicznych oraz zdobycie wiedzy pozwalającej na tworzenie rozwiązań układów sterowania wykorzystujących wyspecjalizowane mikrokontrolery przemysłowe przeznaczone dla aplikacji czasu rzeczywistego, w szczególności do napędu i przetwarzania energii.						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy		Efekt z przedmiotu			Sposób weryfikacji i oceny efektu	
Treści przedmiotu	Treści przedmiotu można podzielić na dwie części. Pierwsza część skupia się na prezentacji możliwości programowalnych układów logicznych, ich budowie oraz zasadach projektowania, ze szczególnym naciskiem na zastosowanie procesorów wbudowanych w strukturę cyfrową. W części tej sporo uwagi poświęca się prezentacji i pogłębieniu wiedzy użytkowej dotyczącej nowoczesnych narzędzi diagnostycznych i wspomagających testy funkcjonalne. Podczas wykładu prezentowane są również elementarne układy cyfrowe, ze szczególnym naciskiem ich funkcji w układach sterowania. Znaczną część uwagi poświęcona jest projektowaniu rozwiązań cyfrowych z zastosowaniem soft-procesora NIOS2. Druga część przedmiotu przeznaczona jest na poznanie funkcjonalności mikrokontrolerów używanych w aplikacjach napędowych oraz w przetwarzaniu energii. Istotnym elementem w tej części wykładu jest nauka pracy ze dedykowanym środowiskiem programistycznym dla tych mikrokontrolerów. Na tym etapie nauczania w przedmiocie uwypukla się aspekt obliczeń i sterowania w czasie rzeczywistym z wykorzystaniem operacji przetwarzania sygnałów.						
Wymagania wstępne i dodatkowe	Znajomość podstaw języka C. Elementarne informacje o układach cyfrowych. Umiejętność posługiwania się programem Quartus na poziomie podstawowym. Elementarne informacje o działaniu procesorów.						

Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	egzamin ustny z treści wykładu	50.0%	50.0%
	zadania laboratoryjne	50.0%	20.0%
	realizacja projektu	60.0%	25.0%
	obecność na wykładach	80.0%	5.0%
Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur	<ol style="list-style-type: none"> 1. FPGA for DUMMIES, A Wilay Brandt, https://www.intel.com/content/www/us/en/products/programmable.html 2. Hamblen J. O., HALL T. S., Furman M. D.: Rapid Prototyping of Digital Systems. SOPC edition. Springer. 3. Zbysiński P, Pasierbiński J.: Układy programowalne, pierwsze kroki, Wydawnictwo BTC, Warszawa 2002, Second edition 2004. 4. http://www.ti.com/microcontrollers/c2000-real-time-control-mcus/overview.html 5. http://www.ti.com/product/TMS320F28379D 	
	Uzupełniająca lista lektur	<ol style="list-style-type: none"> 1. Gautam Iyer, "An Introduction to Texas Instruments C2000 Real-time Control Microcontrollers: Covering LAUNCHXL-F28027 Launchpad in detail with Step-by-Step LAB Sessions with TI-CCS and Mathworks Simulink", ISBN-13: 978-1520724249, ISBN-10: 1520724241 2. Ted VanSickle, "Programming Microcontrollers in C (Embedded Technology Series) 2nd Edition", ISBN-13: 978-1878707574, ISBN-10: 1878707574 	
	Adresy eZasobów	Uzupełniające https://training.ti.com/node/1134645 - Opis procesorów DELFINO. Cykl prezentacji.	
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<p>Jakie parametry i zasoby układu FPGA decydują o jakości i przydatności narzędzia SignalTapII Logic Analyzer? Jak spowodować zmianę badanych sygnałów w sposób statyczny. Uzasadnić wybór danego narzędzia diagnostycznego. Czy stałe oraz pamięci ROM można modyfikować. Odpowiedź poprzeć paroma przykładami. Opisać funkcje wyprowadzeń układu LPM_ROM. Opisać funkcje wyprowadzeń modułu LPM_COUNTER. Jaka jest różnica między nazwą wyprowadzenia a jego lokalizacją? Jak zrealizować układ opóźniający zbocze narastające. Narysować schemat struktury i opisać funkcje poszczególnych komponentów. Jak zrealizować element wykrywający zbocze narastające, a jak zbocze opadające. Jakie zasoby sprzętowe programowalnego układu logicznego może wykorzystywać soft-procesor NIOS2? Wymienić struktury cyfrowe, które mogą być zintegrowane z soft-procesorem NIOS2. Podać przykłady protokołów komunikacyjnych wspieranych przez układy programowalne firmy Intel. Które elementy sterowania napędem elektrycznym można zaimplementować w procesorze NIOS2? Czym jest i do czego służy narzędzie Qsqs? Wymienić przypadki zastosowania bloku „Clock Bridge”. Scharakteryzować element Avalon ALTPLL. Opisać znaczenie wyprowadzeń pamięci SDRAM. Opisać funkcje modułu „DMA Controller”. Podać i opisać rodzaje wyprowadzeń elementu PIO. Scharakteryzować właściwości zakładki Signals w menu Component Editor. Jak można zaprojektować port równoległy z określonym timingiem? Scharakteryzować środowisko Code Composer Studio. Wskazać schemat blokowy procesora TMS320F28379D w zasobach sieciowych i omówić jego najważniejsze komponenty. Wymienić i opisać narzędzia wspomagające tworzenie kodu dla procesora. Wymienić i opisać komponenty procesora przeznaczone są do zadań związanych z komunikacją. Wymienić i opisać komponenty procesora przeznaczone są do zadań związanych wymianą danych z wykorzystaniem interfejsów lokalnych równoległych. Wymienić i opisać komponenty procesora związane w techniką impulsową, w szczególności z modulacją szerokości impulsu. Wyjaśnić i opisać krótko funkcje modułów FPU, VCU, TMU, CLA, ADC, DAC, USB, PLL, JTAG, GPIO. Czym różnią się wersje projektów RELEASE oraz DEBUG? Jakimi narzędziami wykorzystuje się w trybie DEBUG?</p>		
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy		