



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Podstawy automatyki i robotyki, PG_00047758						
Kierunek studiów	Inżynieria biomedyczna						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2023 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu			2024/2025		
Poziom kształcenia	I stopnia - inżynierskie	Grupa zajęć			Grupa zajęć obowiązkowych z zakresu kierunku studiów		
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji			na uczelni		
Rok studiów	2	Język wykładowy			polski		
Semestr studiów	3	Liczba punktów ECTS			5.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia			egzamin		
Jednostka prowadząca	Wydział Elektroniki, Telekomunikacji i Informatyki -> Katedra Inżynierii Biomedycznej						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot		dr inż. Grzegorz Jasiński				
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu		dr inż. Grzegorz Jasiński				
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	30.0	0.0	30.0	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		5.0		60.0	125
Cel przedmiotu	Celem jest zapoznanie z metodami opisu oraz analizy układów dynamicznych regulacji. Omawiane są podstawowe czony liniowych układów automatyki. Przedstawiona zostanie analiza statyczna biomedycznych systemów regulacji. Omówione zostaną zagadnienia analizy w dziedzinie czasu i częstotliwości, analiza stabilności. Prezentowane są także podstawowe zagadnienia z zakresu robotyki i robotyzacji, w tym podstawowe zespoły i układy robotów, czujniki i elementy wykonawcze.						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy		Efekt z przedmiotu			Sposób weryfikacji i oceny efektu	
	[K6_W03] zna i rozumie w zaawansowanym stopniu budowę i zasady działania komponentów i systemów związanych z kierunkiem studiów, w tym teorie, metody i złożone zależności między nimi oraz wybrane zagadnienia szczegółowe – właściwe dla programu kształcenia		Wiedza i zrozumienie na temat bloków automatyki, kryteriów stabilności, sprzężenia zwrotnego oraz elementów robotyki			[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej	
	[K6_W02] zna i rozumie w zaawansowanym stopniu wybrane prawa i zjawiska fizyczne oraz metody i teorie wyjaśniające złożone zależności między nimi, stanowiące podstawową wiedzę ogólną z dziedziny nauk technicznych, związaną z kierunkiem studiów		Zna i rozumie podstawy automatyki i robotyki			[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej	
	[K6_U08] potrafi przy identyfikacji i formułowaniu specyfikacji zadań inżynierskich związanych z kierunkiem studiów oraz ich rozwiązywaniu: – wykorzystać metody analityczne, symulacyjne i eksperymentalne, – dostrzegać ich aspekty systemowe i pozatechniczne, – dokonać wstępnej oceny ekonomicznej proponowanych rozwiązań i podejmowanych działań inżynierskich		Wiedza na temat bloków automatyki, kryteriów stabilności, sprzężenia zwrotnego oraz elementów robotyki			[SU3] Ocena umiejętności wykorzystania wiedzy uzyskanej w ramach przedmiotu	

Treści przedmiotu	<p>1 Podstawowe pojęcia automatyki, podstawowe zasady sterowania automatycznego, klasyfikacja układów automatyki 2 Elementy układów regulacji automatycznej: urządzenia pomiarowe, regulatory, urządzenia wykonawcze. 3 Pojęcie układów regulacji w odniesieniu do systemów biomedycznych. Przykłady fizjologicznych systemów regulacji. 4 Modelowanie biomedycznych systemów dynamicznych. Systemy liniowe. Zasada superpozycji. 5 Transmitancja operatorowo. Opis w przestrzeni stanu. 6 Podstawowe czony liniowych układów automatyki: proporcjonalny, inercyjny, całkujący, różniczkujący, oscylacyjny, opóźniający. 7 Analiza komputerowa i symulacja systemów biomedycznych. Matlab. Simulink. 8 Analiza statyczna biomedycznych systemów regulacji. 9 Analiza statyczna biomedycznych systemów regulacji. Przykłady: regulacja rzutu serca, regulacja stężenia glukozy, regulacja wymiany gazowej. 10 Analiza liniowych systemów regulacji w dziedzinie czasu. Systemy z otwartą i zamkniętą pętlą. 11 Odpowiedź impulsowa. Odpowiedź skokowa. 12 Odpowiedź impulsowa. Odpowiedź skokowa. Przykład: opis dynamiki odruchu neuromięśniowego. 13 Analiza częstotliwościowa liniowych systemów regulacji. 14 Graficzna postać odpowiedzi częstotliwościowej (Bode, Nicholas, Nyquist). 15 Odpowiedź częstotliwościowa modelu układu krążenia oraz układu regulacji glukoza-insulina. 16 Stabilność liniowych układów automatycznej regulacji: pojęcie i kryteria stabilności. 17 Analiza stabilności odruchu żrenicy na światło. Badanie zaburzenia stabilności systemu regulacji oddychania w zespole Cheyne-Stokes (nocny bezdech). 18 Wybrane zagadnienia teorii nieliniowych układów automatycznej regulacji. 19 Elementy wykonawcze automatyki i robotyki. 20 Czujniki w automatyce i robotyce. 21 Podstawowe czony i układy robotów przemysłowych 22 Roboty i manipulatory. Napędy robotów. 23 Urządzenia chwytające 24 Głowice technologiczne 24 Sterowanie robotów. 26 Budowa i sposoby uczenia robotów edukacyjnych. 27 Programowanie robotów edukacyjnych. 28 Przykłady zastosowania robotów w przemyśle. 29 Roboty podwodne i pracujące w warunkach niebezpiecznych. 30 Przykłady zastosowania robotów w medycynie.</p>											
Wymagania wstępne i dodatkowe	Nie ma wymagań											
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	<table border="1" style="width:100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width:33%;">Sposób oceniania (składowe)</th> <th style="width:33%;">Próg zaliczeniowy</th> <th style="width:33%;">Składowa oceny końcowej</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>laboratorium</td> <td>50.0%</td> <td>30.0%</td> </tr> <tr> <td>wykład</td> <td>50.0%</td> <td>70.0%</td> </tr> </tbody> </table>			Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej	laboratorium	50.0%	30.0%	wykład	50.0%	70.0%
	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej									
	laboratorium	50.0%	30.0%									
wykład	50.0%	70.0%										
Zalecana lista lektur	<table border="1" style="width:100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width:33%;">Podstawowa lista lektur</td> <td colspan="2" data-bbox="794 779 1487 907"> 1. Skrypt z materiałami „Podstawy automatyki i robotyki” 2. Kwiatkowski W.: Wprowadzenie do Automatyki, Warszawa 2005. 3. Craig J.: Wprowadzenie do robotyki. WNT, Warszawa 1995 4. Morecki A. I in.: Podstawy robotyki, WNT, Warszawa 2002 (wyd. II) 5. Olszewski I in.: Podstawy mechatroniki, REA, Warszawa 2006. </td> </tr> <tr> <td>Uzupełniająca lista lektur</td> <td colspan="2" data-bbox="794 907 1487 1012"> 1. Khoo M.C.K.: Physiological Control Systems, IEEE Press 2000 2. Bishop H.R.: Mechatronic Systems control, Logic and Data Aquisition, CRC Press 2008 3. Bishop H.R.: Mechatronic Systems, Sensors and Actuators, CRC Press 2008 </td> </tr> <tr> <td>Adresy eZasobów</td> <td colspan="2" data-bbox="794 1012 1487 1055">Adresy na platformie eNauczanie:</td> </tr> </table>			Podstawowa lista lektur	1. Skrypt z materiałami „Podstawy automatyki i robotyki” 2. Kwiatkowski W.: Wprowadzenie do Automatyki, Warszawa 2005. 3. Craig J.: Wprowadzenie do robotyki. WNT, Warszawa 1995 4. Morecki A. I in.: Podstawy robotyki, WNT, Warszawa 2002 (wyd. II) 5. Olszewski I in.: Podstawy mechatroniki, REA, Warszawa 2006.		Uzupełniająca lista lektur	1. Khoo M.C.K.: Physiological Control Systems, IEEE Press 2000 2. Bishop H.R.: Mechatronic Systems control, Logic and Data Aquisition, CRC Press 2008 3. Bishop H.R.: Mechatronic Systems, Sensors and Actuators, CRC Press 2008		Adresy eZasobów	Adresy na platformie eNauczanie:	
	Podstawowa lista lektur	1. Skrypt z materiałami „Podstawy automatyki i robotyki” 2. Kwiatkowski W.: Wprowadzenie do Automatyki, Warszawa 2005. 3. Craig J.: Wprowadzenie do robotyki. WNT, Warszawa 1995 4. Morecki A. I in.: Podstawy robotyki, WNT, Warszawa 2002 (wyd. II) 5. Olszewski I in.: Podstawy mechatroniki, REA, Warszawa 2006.										
	Uzupełniająca lista lektur	1. Khoo M.C.K.: Physiological Control Systems, IEEE Press 2000 2. Bishop H.R.: Mechatronic Systems control, Logic and Data Aquisition, CRC Press 2008 3. Bishop H.R.: Mechatronic Systems, Sensors and Actuators, CRC Press 2008										
Adresy eZasobów	Adresy na platformie eNauczanie:											
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<p>Badanie stabilności liniowych układów regulacji automatycznej</p> <p>Pomiary drgań mechanicznych. Czony drugiego rzędu.</p> <p>Elementy wykonawcze i czujniki w robotyce</p>											
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy											