



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	AUTOMATYKA PROCESÓW PRZEMYSŁOWYCH, PG_00059838						
Kierunek studiów	Automatyka, robotyka i systemy sterowania						
Data rozpoczęcia studiów	luty 2025 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu			2025/2026		
Poziom kształcenia	II stopnia	Grupa zajęć					
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji			na uczelni		
Rok studiów	2	Język wykładowy			polski		
Semestr studiów	3	Liczba punktów ECTS			2.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia			zaliczenie		
Jednostka prowadząca	Wydział Elektrotechniki i Automatyki -> Katedra Automatyki						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot		dr inż. Jacek Zawalich				
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu						
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	15.0	0.0	0.0	15.0	0.0	30
	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	30	0.0		0.0		30
Cel przedmiotu	Celem przedmiotu jest przekazanie teoretycznej i praktycznej wiedzy w zakresie projektowania zautomatyzowanych procesów technologicznych w warunkach przemysłowych z wykorzystaniem profesjonalnego sprzętu komputerowego i oprogramowania inżynierskiego.						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy		Efekt z przedmiotu		Sposób weryfikacji i oceny efektu		
	[K7_K05] potrafi myśleć i działać w sposób przedsiębiorczy						
	[K7_K04] potrafi zareagować w sytuacjach nienormalnych i awaryjnych, zagrożenia zdrowia i życia przy użytkowaniu elementów i układów automatyki i robotyki						
	[K7_U08] ma przygotowanie niezbędne do pracy w środowisku przemysłowym, prowadzenia badań, stosuje zasady bezpieczeństwa i higieny pracy						
Treści przedmiotu	Przykłady procesów przemysłowych, formułowanie celów i zadań dla systemów sterowania procesami przemysłowymi oraz problemy techniczne przy ich realizacji. Rodzaje oraz sposoby opisu wybranych obiektów i procesów technicznych, ich specyficzne właściwości oraz charakterystyki statyczne i dynamiczne. Struktury sterowania: układy otwarte i zamknięte, układy ze sprzężeniem od wielkości wyjściowych i od stanu procesu, z modelem odniesienia, z estymatorem stanu. Rodzaje przemysłowych urządzeń sterujących: regulatory ciągle typu PID, regulatory dwupołożeniowe i trójpołożeniowe z korekcją, regulatory krokowe, rozmyte oraz predykcyjne. Dobór urządzeń sterowniczych, pomiarowych i wykonawczych. Projektowanie systemów sterowania procesami przemysłowymi z wykorzystaniem sterowników PLC.						
Wymagania wstępne i dodatkowe	Wiedza z przedmiotu Podstawy Automatyki						
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)		Próg zaliczeniowy		Składowa oceny końcowej		
	Projekt		100.0%		40.0%		
	Wykład		50.0%		60.0%		

Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Kaczorek T., Dzieliński A., Dąbrowski W., Łopatka R.: Podstawy teorii sterowania. PWN, Warszawa 2016.</li> <li>2. Tatiewski P.: Sterowanie zaawansowane obiektów przemysłowych. Struktury i algorytmy. EXIT, Warszawa 2016.</li> <li>3. Mikulczyński T., Samsonowicz Z., Więclawek R.: Automatyzacja procesów produkcyjnych. WNT, Warszawa 2015.</li> <li>4. Kwiecień R.: Komputerowe systemy automatyki przemysłowej. Helion, Gliwice 2013.</li> <li>5. Bubnicki Z.: Teoria i algorytmy sterowania, Wydawnictwo Naukowe PWN, Warszawa 2002.</li> <li>6. Kasprzyk J.: Programowanie sterowników przemysłowych. PWN, Warszawa 2017.</li> <li>7. Fudali M.: Przewodnik po technologiach przemysłu 4.0. Wyd.: Elamed Media Group, Katowice 2021.</li> <li>8. Kasprzyk J.: Wieloetapowe sterowanie rozmyte, Wydawnictwo Naukowo - Techniczne, Warszawa 2001.</li> </ol>
	Uzupełniająca lista lektur	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Ogata K.: Modern Control Engineering. 4th edition. Prentice Hall, New Jersey 2002.</li> <li>2. Goodwin GC., Graebe S.F., Salgado M.E.: Control Systems Design, Prentice Hall. 2001.</li> <li>3. Czemplik A.: Modele dynamiki układów fizycznych dla inżynierów. WNT, Warszawa 2008.</li> <li>4. Pięgat A.: Modelowanie i sterowanie rozmyte. EXIT, Warszawa 1999.</li> <li>5. Findeisen W.: Technika regulacji automatycznej. PWN, Warszawa 1976.</li> </ol>
	Adresy eZasobów	Adresy na platformie eNauczanie:
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<p>Rodzaje i sposoby opisu wybranych procesów przemysłowych.</p> <p>Rodzaje przemysłowych urządzeń pomiarowych, sterowniczych i wykonawczych.</p> <p>Metody doboru urządzeń sterowniczych.</p>	
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy	

Dokument wygenerowany elektronicznie. Nie wymaga pieczęci ani podpisu.