



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Układy napędowe i sterowanie pojazdów autonomicznych, PG_00064520						
Kierunek studiów	Automatyka, cybernetyka i robotyka						
Data rozpoczęcia studiów	luty 2026 r.		Rok akademicki realizacji przedmiotu		2025/2026		
Poziom kształcenia	II stopnia		Grupa zajęć		Grupa zajęć fakultatywnych Grupa zajęć specjalnościowych Grupa zajęć powiązanych z prowadzonymi badaniami naukowymi w dziedzinie nauki związanej z kierunkiem - profil ogólnoakademicki		
Forma studiów	stacjonarne		Sposób realizacji		na uczelni		
Rok studiów	1		Język wykładowy		polski		
Semestr studiów	1		Liczba punktów ECTS		2.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki		Forma zaliczenia		zaliczenie		
Jednostka prowadząca	Wydziały Politechniki Gdańskiej -> Wydział Elektroniki, Telekomunikacji i Informatyki -> Katedra Sygnałów i Systemów						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot		dr inż. Artur Gańcza				
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu		dr inż. Artur Gańcza mgr inż. Aleksander Schmidt				
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	30.0	0.0	0.0	0.0	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		4.0		16.0	50
Cel przedmiotu	Zapoznanie studentów z podstawowymi metodami modelowania podzespołów pojazdów autonomicznych oraz działaniem podstawowych systemów sterowania w pojazdach automatycznych.						

Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy	Efekt z przedmiotu	Sposób weryfikacji i oceny efektu
	[K7_U02] potrafi wykonywać zadania związane z kierunkiem studiów oraz formułować i rozwiązywać problemy z wykorzystaniem nowej wiedzy z fizyki i innych dziedzin nauki	Student potrafi zastosować posiadaną wiedzę z matematyki i fizyki w celu skonstruowania odpowiedniego modelu matematycznego omawianych podzespołów pojazdów autonomicznych oraz potrafi dokonać syntezy układu sterowania danym podzespołem.	[SU3] Ocena umiejętności wykorzystania wiedzy uzyskanej w ramach przedmiotu
	[K7_W01] zna i rozumie w pogłębionym stopniu matematykę w zakresie niezbędnym do formułowania i rozwiązywania złożonych zagadnień związanych z kierunkiem studiów	Student zna techniki matematyczne niezbędne do konstruowania modeli matematycznych podzespołów pojazdów autonomicznych oraz do syntezy układów sterowania poszczególnych podzespołów.	[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej
	[K7_W10] zna i rozumie w pogłębionym stopniu podstawowe procesy zachodzące w cyklu życia urządzeń, obiektów i systemów technicznych oraz metody wspomagania procesów i funkcji, specyficzne dla kierunku studiów	Student zna i rozumie procesy zachodzące w podzespołach układów napędowych pojazdów autonomicznych oraz rozumie ich wpływ na problematykę sterowania pojazdami autonomicznymi. Student zna podstawy budowy najważniejszych układów pojazdów autonomicznych.	[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej
	[K7_U07] potrafi wykorzystać zaawansowane metody wspomagania procesów i funkcji, specyficzne dla kierunków studiów	Student potrafi zastosować znane metody syntezy układów sterowania w problemie sterowania podzespołami autonomicznych pojazdów.	[SU3] Ocena umiejętności wykorzystania wiedzy uzyskanej w ramach przedmiotu
Treści przedmiotu	1. Wprowadzenie do teorii pojazdów autonomicznych, omówienie wyzwań i perspektyw rozwoju. 2. Podzespoły pojazdów autonomicznych i jak działają. 3. Podstawy dynamiki pojazdów mechanicznych. Modelowanie oporów. 4. Cele sterowania pojazdami autonomicznymi. 5. Architektura układu napędowego. 6. Omówienie problematyki sterowania pracą układu napędowego. 7. Modele zastępcze komponentów pojazdów autonomicznych. 8. Budowa i techniki sterowania podzespołami układu napędowego. 9. Budowa i działanie akumulatorów. 10. Budowa i działanie układu zarządzającego akumulatorami.		
Wymagania wstępne i dodatkowe	Zaawansowana znajomość matematyki i fizyki, znajomość elektroniki i podstaw teorii sterowania.		
Sposoby i kryteria oceniania osiąganych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	Test pisemny	55.0%	100.0%
Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur	M. Meywerk, "Vehicle Dynamics", Wile, 2015. F. Golnaraghi, B. C. Kuo "Automatic Control Systems", Willey, 2010.	

	Uzupełniająca lista lektur	L. Eriksson, L. Nielsen, "Modeling and Control of Engines and Drivelines", Wiley, 2014. L. del Re et al. "Automotive Model Predictive Control", Springer-Verlag, 2010.
	Adresy eZasobów	Adresy na platformie eNauczanie:
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania		
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy	

Dokument wygenerowany elektronicznie. Nie wymaga pieczęci ani podpisu.