



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Technologie pojazdów bezzałogowych i autonomicznych, PG_00056127						
Kierunek studiów	Mechatronika						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2024 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu			2026/2027		
Poziom kształcenia	I stopnia - inżynierskie	Grupa zajęć					
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji			na uczelni		
Rok studiów	3	Język wykładowy			polski		
Semestr studiów	6	Liczba punktów ECTS			2.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia			zaliczenie		
Jednostka prowadząca	Wydziały Politechniki Gdańskiej -> Wydział Inżynierii Mechanicznej i Okrętownictwa -> Instytut Mechaniki i Konstrukcji Maszyn						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot	dr hab. inż. Mirosław Gerigk					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu						
Formy zajęć	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	0.0		0.0		30
Cel przedmiotu	Celem przedmiotu jest zapoznanie studentów z podstawowymi technologiami związanymi z rozwojem pojazdów bezzałogowych i autonomicznych, poprzez technologie związane z pojazdami bezzałogowymi sterowanymi zdalnie ROV, pojazdami bezzałogowymi powietrznymi typu UAV, bezzałogowymi pojazdami lądowymi typu UGV, bezzałogowymi pojazdami nawodnymi USV, bezzałogowymi pojazdami podwodnymi UUV aż po bezzałogowe pojazdy autonomiczne odpowiadające wymienionym typom pojazdów.						

Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy	Efekt z przedmiotu	Sposób weryfikacji i oceny efektu
	[K6_W08] zna i rozumie procesy projektowania i wytwarzania elementów i prostych urządzeń mechatronicznych	Student posiada zdolność analizy dotyczącej podstawowych technologii niezbędnych do projektowania i wytwarzania elementów i prostych podsystemów mechatronicznych wchodzących w skład wybranego pojazdu bezzałogowego.	[SW3] Ocena wiedzy zawartej w opracowaniu tekstowym i projektowym [SW2] Ocena wiedzy zawartej w prezentacji [SW1] Ocena wiedzy faktograficznej
	[K6_U06] potrafi dokonać identyfikacji i sformułować specyfikację prostych zadań inżynierskich o charakterze praktycznym, charakterystycznych dla mechatroniki	Student posiada zdolności przeprowadzenia identyfikacji i formułowania prostych zadań inżynierskich z uwagi na zastosowania pojazdów bezzałogowych ściśle związanych z mechatroniką.	[SU5] Ocena umiejętności zaprezentowania wyników realizacji zadania [SU4] Ocena umiejętności korzystania z metod i narzędzi [SU3] Ocena umiejętności wykorzystania wiedzy uzyskanej w ramach przedmiotu [SU2] Ocena umiejętności analizy informacji [SU1] Ocena realizacji zadania
	[K6_W10] ma wiedzę o trendach rozwojowych z zakresu nauk inżyniersko-technicznych i dyscyplin naukowych: inżynieria mechaniczna oraz automatyka, elektronika, elektrotechnika i technologie kosmiczne, właściwych dla kierunku studiów Mechatronika	Student posiada podstawową wiedzę związaną z rozwojem dyscyplin naukowych, technologii i zastosowań technicznych związanych z pojazdami bezzałogowymi i autonomicznymi, w tym w zakresie inżynierii mechanicznej, automatyki i robotyki, elektrotechniki i elektroniki, itp.	[SW3] Ocena wiedzy zawartej w opracowaniu tekstowym i projektowym [SW2] Ocena wiedzy zawartej w prezentacji [SW1] Ocena wiedzy faktograficznej
	[K6_W11] ma wiedzę o cyklu życia urządzeń, obiektów i systemów mechatronicznych	Student posiada podstawową wiedzę z zakresu cyklu życia pojazdów bezzałogowych oraz ich podstawowych podsystemów mechatronicznych.	[SW3] Ocena wiedzy zawartej w opracowaniu tekstowym i projektowym [SW2] Ocena wiedzy zawartej w prezentacji [SW1] Ocena wiedzy faktograficznej
	[K6_U05] potrafi posłużyć się właściwie dobranymi narzędziami w celu porównania rozwiązań projektowych elementów i układów mechatronicznych, ze względu na zadane kryteria użytkowe i ekonomiczne (np. pobór mocy, szybkość działania, koszt)	Student potrafi dobrać i użyć odpowiednie narzędzia (metody, modele, algorytmy) do analizy rozwiązań zastosowanych podsystemów pojazdów bezzałogowych z uwagi na kryteria eksploatacyjne.	[SU5] Ocena umiejętności zaprezentowania wyników realizacji zadania [SU4] Ocena umiejętności korzystania z metod i narzędzi [SU3] Ocena umiejętności wykorzystania wiedzy uzyskanej w ramach przedmiotu [SU2] Ocena umiejętności analizy informacji [SU1] Ocena realizacji zadania
Treści przedmiotu	<p>Treści przedmiotu - wykład</p> <p>Wykłady dotyczą kolejno kluczowych technologii związanych z rozwojem pojazdów bezzałogowych:</p> <ul style="list-style-type: none"> - systemy autonomiczne - systemy sensoryczne i efektorowe - materiały, w tym materiały inteligentne i nano-materiały - źródła zasilania w energię - systemy napędowe - technologie IT (komunikacja, nawigacja, sterowanie, kontrola) - technologie stealth - technologie kosmiczne i satelitarne 		

Wymagania wstępne i dodatkowe	Student powinien posiadać podstawowe informacje z zakresu fizyki i matematyki stosowanej, analizy matematycznej, metod numerycznych, mechaniki, w tym kinetyki i dynamiki, automatyki, robotyki, elektrotechniki i elektroniki oraz podstaw programowania.		
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	Zaliczenie kolokwium i egzaminu	56.0%	100.0%
Zalecana lista lektur	<p>Podstawowa lista lektur</p> <p>Brzezina J. M. Atak dronów. Wojskowy Instytut Wydawniczy, Warszawa 2013.</p> <p>Cwojdzński L. Bezzałogowe Systemy Walki - charakterystyka, wybrane problemy użycia i eksploatacji. Wojskowa Akademia Techniczna, Warszawa 2014.</p> <p>Dougherty M.J. Drony - ilustrowany przewodnik po bezzałogowych pojazdach powietrznych i podwodnych (Drones. An illustrated Guide to the Unmanned Aircraft That Filling Our Skies). Wydawnictwo BELLONAS.A., © 2015 Amber Books Ltd.</p> <p>Gerigk M.K. Modeling of performance and safety of a multi-task unmanned autonomous maritime vehicles (in Polish: Modelowanie ruchu i bezpieczeństwa wielozadaniowego bezzałogowego autonomicznego pojazdu wodnego). Journal of KONBIN, Safety and Reliability Systems, No. 1 (33), Warsaw 2015.</p> <p>Gerigk M.K., Wójtowicz S. An Integrated Model of Motion, Steering, Positioning and Stabilization of an Unmanned Autonomous Maritime Vehicle. TRANSNV the International Journal on Marine Navigation and Safety of Sea Transportation. Volume 9, Number 4, December 2015, DOI: 10.12716/1001.09.04.18.</p> <p>Gerigk M.K. Challenges associated with the design of a small unmanned autonomous maritime vehicle. Scientific Journals of the Maritime University of Szczecin, No. 46 (118) 2016, DOI: 10.17402/113, Published: 27.06.2016.</p> <p>Gerigk M.K. Modeling of combined phenomena affecting an AUV stealth vehicle. TRANSNV the International Journal on Marine Navigation and Safety of Sea Transportation, Vol. 10, No. 4, December 2016, DOI: 10.12716/1001.10.04.18.</p> <p>Gerigk M.K. Modeling of performance of a AUV vehicle towards limiting the hydro-acoustic field. TRANSNV the International Journal on Marine Navigation and Safety of Sea Transportation, Volume 12, Number 4, December 2018, DOI: 10.12716/1001.12.04.06.</p> <p>Gerigk M.K. Modeling of performance of an AUV stealth vehicle. Design for operation. Proceedings of IMAM 2017, 17th International Congress of the International Maritime Association of the Mediterranean, Lisbon, Portugal, 9-11 October 2017. Volume 1, @ 2018 Taylor & Francis Group, London. A Balkema Book, ISBN 978-0-8153-7993-5, pp. 365-369.</p> <p>Kalicka R. Podstawy automatyki i robotyki. Wydawnictwo Politechniki Gdańskiej, Gdańsk 2016.</p> <p>Ty Audronis. Drony- wprowadzenie, Technologia i rozwiązania (Building Multicopter Video Drones). Wydawnictwo HELION, © 2015 Helion S.A.</p>		

	<p>Uzupełniająca lista lektur</p>	<p>1. Gerigk M.K. Badania interdyscyplinarne i rozwój zaawansowanych technologii w projektowaniu innowacyjnych platform i obiektów pływających. PISMO PG, Politechnika Gdańska, Nr 2 (209) Rok XXIII, Luty 2016.</p> <p>2. Gerigk M.K. Technologie stealth w projektowaniu innowacyjnych obiektów pływających. PISMO PG, Politechnika Gdańska, Nr 4 (211) Rok XXIII, Kwiecień 2016.</p> <p>3. Gerigk M.K. Konstrukcje bliskiej przyszłości. "PREZENTUJ BRONĀ", 14th BALT-MILITARY-EXPO Baltic Military Fair, Gdańsk, June 20-22, 2016.</p> <p>4. Gerigk M.K. Pływające konstrukcje bliskiej przyszłości - badanie, projektowanie, budowa i wdrożenie (prezentacja, promocja projektu). II Forum Bezpieczeństwa Morskiego Państwa, Ministerstwo Obrony Narodowej, Akademia Marynarki Wojennej, Warszawa, 19 stycznia 2017 r.</p> <p>5. Gerigk M.K. Proponowane innowacyjne obiekty i systemy walki podwodnej opracowywane na Wydziale Mechanicznym i Politechnice Gdańskiej - (prezentacja, promocja projektu). Seminarium zamknięte, Wydział Mechaniczny PG, Gdańsk, 16 listopada 2017 r.</p>
	<p>Adresy eZasobów</p>	

<p>Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania</p>	<p>Q 1:</p> <p>Dla pojazdu bezzałogowego typu USV, UUV lub AUV proszę zdefiniować układ sił:</p> <ul style="list-style-type: none"> - wewnętrznych - zewnętrznych <p>Q 2:</p> <p>Podaj podstawowe elementy dotyczące mechaniki ruchu pojazdu bezzałogowego:</p> <ul style="list-style-type: none"> - stopnie swobody i stany równowagi - zjawiska - oddziaływania - równania ruchu - sterowanie i kontrola ruchu <p>Q 3:</p> <p>Dla pojazdu bezzałogowego typu AUV, UUV lub USV opisz:</p> <ul style="list-style-type: none"> - wymagania projektowe i operacyjne - na czym polega ocena osiągnięć i zachowania się pojazdu bezzałogowego? - co obejmują testy końcowe? <p>Q 4:</p> <ul style="list-style-type: none"> - wymień kluczowe technologie niezbędne dla rozwoju pojazdów bezzałogowych - wymień technologie przyszłości w tym zakresie
<p>Zajęcia praktyczne w ramach przedmiotu</p>	<p>Nie dotyczy</p>

Dokument wygenerowany elektronicznie. Nie wymaga pieczęci ani podpisu.