



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Kinematyka i dynamika maszyn, PG_00055405						
Kierunek studiów	Mechatronika						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2026 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu			2027/2028		
Poziom kształcenia	I stopnia - inżynierskie	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 uczelni		
Rok studiów	2	Język wykładowy			polski		
Semestr studiów	3	Liczba punktów ECTS			6.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia			egzamin		
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. Krzysztof Lipiński				
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu						
Formy zajęć	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	30.0	30.0	0.0	15.0	0.0	75
	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	75		6.0		69.0	150
Cel przedmiotu	Zapoznanie z definicjami najważniejszych pojęć: maszyna/mechanizm; ogniwo; para i łańcuch kinematyczny. Przegląd najczęściej stosowanych mechanizmów. Zapoznanie z najważniejszymi pojęciami analizy strukturalnej: klasyfikacja ogniwi i par; mobilność, jednobieżność; klasyfikacja funkcjonalna i strukturalna. Prezentacja najważniejszych metod zadania położenia, prędkości i przyspieszeń. Prezentacja metod dynamiki mechanizmów. Wprowadzenie do zagadnień drgań swobodnych i wymuszonych układów o jednym stopniu swobody oraz zagadnień drgań swobodnych i wymuszonych układów o wielu stopniach swobody.						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy		Efekt z przedmiotu		Sposób weryfikacji i oceny efektu		
	[K6_U03] ma umiejętność samokształcenia się		ma umiejętność samokształcenia się oraz samodzielnego rozwiązywania problemów z mechaniki ogólnej, teorii mechanizmów i dynamiki maszyn oraz drgań w układach mechanicznych		[SU4] Ocena umiejętności korzystania z metod i narzędzi [SU1] Ocena realizacji zadania		
	[K6_U01] potrafi pozyskiwać informacje z literatury, baz danych oraz innych właściwie dobranych źródeł, integrować uzyskane informacje, dokonywać ich interpretacji, a także wyciągać wnioski oraz formułować i uzasadniać opinie		potrafi pozyskiwać informacje z zakresu mechaniki ogólnej, teorii mechanizmów i dynamiki maszyn oraz drgań, korzystając z literatury, baz danych oraz innych źródeł, potrafi integrować uzyskane informacje, dokonywać ich interpretacji, a także wyciągać wnioski oraz formułować i uzasadniać opinie		[SU1] Ocena realizacji zadania		
	[K6_W04] ma uporządkowaną i podbudowaną teoretycznie, zaawansowaną wiedzę z zakresu mechaniki ogólnej, wytrzymałości materiałów, teorii mechanizmów i dynamiki maszyn, mechaniki płynów, hydrauliki i pneumatyki, konstrukcji maszyn oraz grafiki inżynierskiej		ma uporządkowaną i podbudowaną teoretycznie wiedzę z zakresu mechaniki ogólnej, teorii mechanizmów i dynamiki maszyn oraz drgań w układach mechanicznych		[SW3] Ocena wiedzy zawartej w opracowaniu tekstowym i projektowym [SW1] Ocena wiedzy faktograficznej		

Treści przedmiotu	<p>Treści przedmiotu - wykład</p> <p>Maszyna a mechanizm; konieczność równoczesnego transferu ruchu i siły; Najważniejsze elementy strukturalne maszyn i mechanizmów; otwarte i zamknięte łańcuchy kinematyczne; klasyfikacja par kinematycznych; klasyfikacja ogólnych kinematycznych. Zadani analizy i syntezy. Planowanie trajektorii. Zadanie proste i odwrotne Przegląd najpopularniejszych rodzajów mechanizmów. Klasyfikacja funkcjonalna; Analiza strukturalna, ruchliwość mechanizmów; równanie strukturalne ruchliwości mechanizmów; jednobieżność łańcucha kinematycznego; więzy pozorne; ruchliwość lokalna; ruchliwość częściowa i zupełna. Klasyfikacja strukturalna; rodzina; grupa strukturalna; klasa, rząd oraz postać grupy strukturalnej. Metoda rozwiązywania zadania studium położenia, prędkości i przyspieszeń elementów mechanizmów. Metody wykreślne; analityczne i numeryczne. Metody trajektorii odcachowanej. Różniczkowanie równań więzów; kinematyka ruchu względnego; plan prędkości i plan przyspieszeń; chwilowe środki prędkości i przyspieszeń. Dynamika mechanizmów: rodzaje sił; sposoby oznaczania sił reakcji; równania kinetostatyki; wyznaczanie sił w parach kinematycznych; analogia trójmasowa; różniczkowe równania ruchu mechanizmów; parametry zredukowane na wał. Wyrównoważanie mechanizmów płaskich. Drgania swobodne układów o jednym stopniu swobody z tłumieniem i bez tłumienia. Rola napięcia wstępnego. Szybkość zanikania drgań. Logarytmiczny dekrement tłumienia. Wpływ tłumienia na częstotliwość drgań. Drgania wymuszone układów o jednym stopniu swobody z tłumieniem i bez tłumienia. Rozwiązanie jednorodne i niejednorodne. Częstotliwość drgania wymuszonego. Charakterystyka rezonansowa (amplitudowa) i fazowa. Wpływ tłumienia na charakterystyki amplitudowe i fazowe. Warunki początkowe w zadaniu drgań wymuszonych. Drgania swobodne i wymuszone układów o wielu stopniach swobody. Macierz mas i sztywności. Postać i częstotliwość drgania swobodnego. Warunki istnienia rozwiązania nietrywialnego. Wartości i wektory własne macierzy.</p>														
Wymagania wstępne i dodatkowe	<p>Mechanika w tym: statyka, kinematyka, dynamika układów mechanicznych.</p> <p>Matematyka w tym: algebra liniowa, rachunek macierzowy, rachunek całkowy i różniczkowy, liniowe równania różniczkowe.</p>														
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	<table border="1" data-bbox="448 685 1487 846"> <thead> <tr> <th data-bbox="448 685 794 719">Sposób oceniania (składowe)</th> <th data-bbox="794 685 1141 719">Próg zaliczeniowy</th> <th data-bbox="1141 685 1487 719">Składowa oceny końcowej</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="448 719 794 775">ocena sumaryczna z kolokwium z ćwiczeń</td> <td data-bbox="794 719 1141 775">56.0%</td> <td data-bbox="1141 719 1487 775">25.0%</td> </tr> <tr> <td data-bbox="448 775 794 808">test sumaryczna z projektu</td> <td data-bbox="794 775 1141 808">56.0%</td> <td data-bbox="1141 775 1487 808">50.0%</td> </tr> <tr> <td data-bbox="448 808 794 846">test końcowy z teorii</td> <td data-bbox="794 808 1141 846">56.0%</td> <td data-bbox="1141 808 1487 846">25.0%</td> </tr> </tbody> </table>			Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej	ocena sumaryczna z kolokwium z ćwiczeń	56.0%	25.0%	test sumaryczna z projektu	56.0%	50.0%	test końcowy z teorii	56.0%	25.0%
Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej													
ocena sumaryczna z kolokwium z ćwiczeń	56.0%	25.0%													
test sumaryczna z projektu	56.0%	50.0%													
test końcowy z teorii	56.0%	25.0%													
Zalecana lista lektur	<table border="1" data-bbox="448 853 1487 1637"> <tbody> <tr> <td data-bbox="448 853 794 1189">Podstawowa lista lektur</td> <td colspan="2" data-bbox="794 853 1487 1189"> 1.Gronowicz A.: Podstawy analizy układów kinematycznych. Oficyna Wydawnicza PWR., Wrocław 2003; 2.Morecki A., Knapczyk J., Kędzior K.: Teoria mechanizmów i manipulatorów. WNT 2002; 3.Miller S.: Teoria maszyn i mechanizmów. Analiza układów mechanicznych. Oficyna Wydawnicza PWR. Wrocław 1996; 4.Felis J., Jaworowski H., Cieślak J., Teoria maszyn i mechanizmów, Analiza mechanizmów, cz. I, Kraków, 2008. 5.Felis J., Jaworowski H., Teoria maszyn i mechanizmów, Przykłady i zadania, cz. II, Kraków, 2007. 6.Osinski. Z., Teoria drgań., PWN, Warszawa, 1980. 7.Piszczek K., Walczak J., Drgania w budowie maszyn, PWN, Warszawa, 1972. </td> </tr> <tr> <td data-bbox="448 1189 794 1603">Uzupełniająca lista lektur</td> <td colspan="2" data-bbox="794 1189 1487 1603"> 1.Gronowicz A. i inni: Teoria maszyn i mechanizmów. Zestaw problemów analizy i projektowania. Oficyna Wydawnicza PWR. Wrocław 2002 2.Oleńdzki A.: Podstawy teorii maszyn i mechanizmów. WNT 1987; 3. Morecki A., Oderfeld J.: Teoria maszyn i mechanizmów. PWN 1987; 4.Siemieniako F., Teoria maszyn i mechanizmów z zadaniami, Politechnika Białostocka, Białystok, 1993. 5.Artobolewski J. J., Teoria mechanizmów i maszyn, Moskwa, 1988. 6. Młynarski T., Listwan A., Pazderski E.; Zbiór zadań z teorii mechanizmów i maszyn do analizy kinematycznej mechanizmów; skrypt Politechniki Krakowskiej; Kraków 1992 7.Giergiel J., Tłumienie drgań mechanicznych, PWN, Warszawa, 1990. 8.Osinski Z., Tłumienie drgań mechanicznych, PWN, Warszawa, 1976. 9.Giergiel J., Drgania mechaniczne układów dyskretnych, Wydawnictwo Politechniki Rzeszowskiej, Rzeszów, 2004. 10.C. Cempel: Drgania mechaniczne. Wprowadzenie, skrypt PP Nr 1163 1984; </td> </tr> <tr> <td data-bbox="448 1603 794 1637">Adresy eZasobów</td> <td colspan="2" data-bbox="794 1603 1487 1637"></td> </tr> </tbody> </table>			Podstawowa lista lektur	1.Gronowicz A.: Podstawy analizy układów kinematycznych. Oficyna Wydawnicza PWR., Wrocław 2003; 2.Morecki A., Knapczyk J., Kędzior K.: Teoria mechanizmów i manipulatorów. WNT 2002; 3.Miller S.: Teoria maszyn i mechanizmów. Analiza układów mechanicznych. Oficyna Wydawnicza PWR. Wrocław 1996; 4.Felis J., Jaworowski H., Cieślak J., Teoria maszyn i mechanizmów, Analiza mechanizmów, cz. I, Kraków, 2008. 5.Felis J., Jaworowski H., Teoria maszyn i mechanizmów, Przykłady i zadania, cz. II, Kraków, 2007. 6.Osinski. Z., Teoria drgań., PWN, Warszawa, 1980. 7.Piszczek K., Walczak J., Drgania w budowie maszyn, PWN, Warszawa, 1972.		Uzupełniająca lista lektur	1.Gronowicz A. i inni: Teoria maszyn i mechanizmów. Zestaw problemów analizy i projektowania. Oficyna Wydawnicza PWR. Wrocław 2002 2.Oleńdzki A.: Podstawy teorii maszyn i mechanizmów. WNT 1987; 3. Morecki A., Oderfeld J.: Teoria maszyn i mechanizmów. PWN 1987; 4.Siemieniako F., Teoria maszyn i mechanizmów z zadaniami, Politechnika Białostocka, Białystok, 1993. 5.Artobolewski J. J., Teoria mechanizmów i maszyn, Moskwa, 1988. 6. Młynarski T., Listwan A., Pazderski E.; Zbiór zadań z teorii mechanizmów i maszyn do analizy kinematycznej mechanizmów; skrypt Politechniki Krakowskiej; Kraków 1992 7.Giergiel J., Tłumienie drgań mechanicznych, PWN, Warszawa, 1990. 8.Osinski Z., Tłumienie drgań mechanicznych, PWN, Warszawa, 1976. 9.Giergiel J., Drgania mechaniczne układów dyskretnych, Wydawnictwo Politechniki Rzeszowskiej, Rzeszów, 2004. 10.C. Cempel: Drgania mechaniczne. Wprowadzenie, skrypt PP Nr 1163 1984;		Adresy eZasobów					
Podstawowa lista lektur	1.Gronowicz A.: Podstawy analizy układów kinematycznych. Oficyna Wydawnicza PWR., Wrocław 2003; 2.Morecki A., Knapczyk J., Kędzior K.: Teoria mechanizmów i manipulatorów. WNT 2002; 3.Miller S.: Teoria maszyn i mechanizmów. Analiza układów mechanicznych. Oficyna Wydawnicza PWR. Wrocław 1996; 4.Felis J., Jaworowski H., Cieślak J., Teoria maszyn i mechanizmów, Analiza mechanizmów, cz. I, Kraków, 2008. 5.Felis J., Jaworowski H., Teoria maszyn i mechanizmów, Przykłady i zadania, cz. II, Kraków, 2007. 6.Osinski. Z., Teoria drgań., PWN, Warszawa, 1980. 7.Piszczek K., Walczak J., Drgania w budowie maszyn, PWN, Warszawa, 1972.														
Uzupełniająca lista lektur	1.Gronowicz A. i inni: Teoria maszyn i mechanizmów. Zestaw problemów analizy i projektowania. Oficyna Wydawnicza PWR. Wrocław 2002 2.Oleńdzki A.: Podstawy teorii maszyn i mechanizmów. WNT 1987; 3. Morecki A., Oderfeld J.: Teoria maszyn i mechanizmów. PWN 1987; 4.Siemieniako F., Teoria maszyn i mechanizmów z zadaniami, Politechnika Białostocka, Białystok, 1993. 5.Artobolewski J. J., Teoria mechanizmów i maszyn, Moskwa, 1988. 6. Młynarski T., Listwan A., Pazderski E.; Zbiór zadań z teorii mechanizmów i maszyn do analizy kinematycznej mechanizmów; skrypt Politechniki Krakowskiej; Kraków 1992 7.Giergiel J., Tłumienie drgań mechanicznych, PWN, Warszawa, 1990. 8.Osinski Z., Tłumienie drgań mechanicznych, PWN, Warszawa, 1976. 9.Giergiel J., Drgania mechaniczne układów dyskretnych, Wydawnictwo Politechniki Rzeszowskiej, Rzeszów, 2004. 10.C. Cempel: Drgania mechaniczne. Wprowadzenie, skrypt PP Nr 1163 1984;														
Adresy eZasobów															
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<ol style="list-style-type: none"> 1. podać najważniejsze sposoby klasyfikacji par kinematycznych; 2. podać równanie strukturalne ruchliwości mechanizmów, orasz uwagi nt. przyczyn jego zawadności; 3. czym jest grupa strukturalna, metody klasyfikacji grup strukturalnych; 4. czym jest trajektoria odcachowana i jak ją wykorzystać do szacowania prędkości i przyspieszeń mechanizmu; 5. od jakich parametrów zależy częstotliwość drgania swobodnego układów o jednym stopniu swobody z tłumieniem; 6. rozwiązanie jednorodne i niejednorodne drgań wymuszonych układów o jednym stopniu swobody; 7. charakterystyka rezonansowa (amplitudowa) i fazowa drgań wymuszonych układów o jednym stopniu swobody; 8. postać i częstotliwość drgania swobodnego układów o wielu stopniach swobody. 														
Zajęcia praktyczne w ramach przedmiotu	Nie dotyczy														