



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Mikroprocesory i kontrolery, PG_00047831						
Kierunek studiów	Inżynieria biomedyczna, Inżynieria biomedyczna, Inżynieria biomedyczna						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2026 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu	2028/2029				
Poziom kształcenia	I stopnia - inżynierskie	Grupa zajęć	Grupa zajęć fakultatywnych Grupa zajęć powiązanych z prowadzonymi badaniami naukowymi w dziedzinie nauki związanej z kierunkiem - profil ogólnoakademicki				
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji	na uczelni				
Rok studiów	3	Język wykładowy	polski				
Semestr studiów	5	Liczba punktów ECTS	4.0				
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia	egzamin				
Jednostka prowadząca	Wydziały Politechniki Gdańskiej -> Wydział Elektroniki, Telekomunikacji i Informatyki -> Katedra Metrologii i Systemów Elektronicznych						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot	dr hab. inż. Zbigniew Czaja					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu	dr hab. inż. Zbigniew Czaja					
Formy zajęć	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	30.0	0.0	15.0	0.0	0.0	45
	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	45	4.0	51.0	100		
Cel przedmiotu	Poznanie podstaw budowy, zasad działania i sterowania mikroprocesorów, mikrokontrolerów i ich urządzeń peryferyjnych oraz układów: buforów cyfrowych, pamięci RAM i FLASH, wybranych układów sterowanych interfejsem SPI. Nabycie umiejętności analizowania („czytania”) schematów blokowych i przebiegów czasowych opisujących zachowanie się układu w czasie (praca w „czasie rzeczywistym”), jak i umiejętności skutecznego uczenia się z dokumentacji technicznej.						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy		Efekt z przedmiotu		Sposób weryfikacji i oceny efektu		
	[K6_U02] potrafi innowacyjnie wykonywać zadania związane z kierunkiem studiów oraz rozwiązywać złożone i nietypowe problemy, wykorzystując wiedzę z fizyki, w zmiennych i nie w pełni przewidywalnych warunkach		Student potrafi analizować schematy blokowe i logiczne opisujące złożone scalone układy elektroniczne. Student umie analizować przebiegi czasowe opisujące zachowanie się układów cyfrowych w czasie.		[SU2] Ocena umiejętności analizy informacji [SU1] Ocena realizacji zadania		
	[K6_W04] zna i rozumie w zaawansowanym stopniu zasady, metody i techniki programowania oraz zasady tworzenia oprogramowania komputerów albo programowania urządzeń lub sterowników wykorzystujących mikroprocesory albo elementy lub układy programowalne, specyficznych dla kierunku studiów, a także organizację pracy systemów wykorzystujących komputery lub te urządzenia		Student wyjaśnia budowę, zasadę działania mikroprocesorów. Student opisuje zasadę działania i oprogramowania mikrokontrolerów. Student posługuje się oprogramowaniem IDE do kompilacji, symulacji programowej i programowania mikrokontrolerów. Student tworzy oprogramowanie w assemblerze i języku C na mikrokontrolery.		[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej		

Treści przedmiotu	<p>Treści przedmiotu - wykład</p> <p>1. Wprowadzenie. Podstawowe pojęcia: mikroprocesor, mikrokomputer, system mikrokomputerowy 2. Elementy funkcjonalne mikroprocesora: jednostka arytmetyczno-logiczna, licznik rozkazów, specyfika rejestrów ogólnego przeznaczenia i rejestrów dedykowanych mikroprocesora, układ sterowania 3. Magistrale sterujące, adresowe, danych mikroprocesora 4. Mapa pamięci mikroprocesora. Architektura Von Neumanna i harwardzka 5. Podział i charakterystyka pamięci stosowanych w systemach mikroprocesorowych 6. Pamięci nieulotne EEPROM, FLASH, FRAM, MRAM 7. Współpraca mikroprocesora z pamięciami. Dekodery adresów. Przebiegi czasowe podczas odczytu i zapisu do pamięci SRAM i DRAM 8. Stos w pamięci danych i stos sprzętowy 9. Bezpośredni dostęp do pamięci układu DMA 10. Cykl pracy mikroprocesora. Tryby adresowania 11. Typy instrukcji i składnia instrukcji asemblera mikroprocesora. Makroasembler 12. Zalety mikroprocesorów ze zredukowaną listą instrukcji (RISC) względem CISC 13. Instrukcje arytmetyczno-logiczne, transferu danych, skoków warunkowych i rozgałęzień, obsługi stosu mikroprocesorów 14. Komunikacja mikroprocesora z otoczeniem. Programowalne, uniwersalne i specjalizowane układy wejścia-wyjścia 15. System przerwań mikroprocesora. Przerwania wewnętrzne zewnętrzne. Maskowanie przerwań. Obsługa przerwań 16. Koprocesor. Budowa, podstawowe operacje 17. Sposoby zwiększania mocy obliczeniowej mikroprocesorów. Praca potokowa. Architektura VLIW i EPIC. 18. Wielowątkowość. Wielordzeniowość. 19. Przyspieszanie dostępu do pamięci. Pamięć podręczna Cache. Sposoby zapisu i odczytu danych do i z pamięci Cache 20. Porównanie współczesnych rodzin mikroprocesorów (ARM, PowerPC, MIPS) względem architektury Intel X86. 21. Definicja, budowa i zastosowania mikrokontrolerów. 22. Rodziny mikrokontrolerów. 23. Model warstwowy mikrokontrolera 24. Wewnętrzne pamięci mikrokontrolerów (programu, danych, stosu). 25. Układ oscylatora i układy dystrybucji sygnałów zegarowych 26. Techniki redukcji mocy i tryby specjalne mikrokontrolera 27. Układ resetu mikrokontrolera 28. Bloki nadzorujące pracę mikrokontrolera (BOR, LVD, watchdog) 29. Porty równoległe 30. Przegląd oraz klasyfikacja urządzeń peryferyjnych mikrokontrolera 31. Informacje podstawowe o układach licznikowych i czasowych 32. Konfiguracje liczników: tryb 16-bitowy counter/timer. Tryby rejestratora zdarzeń Input Capture, Output Compare, One Pulse, PWM 33. Wbudowane przetworniki analogowo-cyfrowe 34. Wewnętrzne komparatory analogowe 35. Konfiguracja oraz sterowanie wewnętrzną pamięcią EEPROM 36. Przegląd kontrolerów interfejsów szeregowych 37. Interfejsy szeregowe UART, SPI 38. Interfejsy szeregowe 1-Wire, I2C, USB 39. Sposoby programowania i debugowania mikrokontrolerów z pamięcią FLASH w systemie docelowym 40. Typy obudów mikrokontrolerów 41. Budowa i funkcjonowanie mikroprocesora ARM7TDMI 42. Przykłady mikrokontrolerów z rdzeniem ARM7TDMI (rodziny: AT91SAM firmy Atmel, STR7 STMicroelectronics, ADuC7000 Analog Devices, LPC2100 Philips 43. Charakterystyka i budowa mikrokontrolerów rodziny AT91SAM 44. Specyfika tworzenia oprogramowania mikrokontrolerów. Język asemblera, linker, debugger, symulator programowy, systemy uruchomieniowe 45. Przegląd narzędzi IDE dla mikrokontrolerów rodziny AT91SAM 46. Przykładowe narzędzia IDE: WinARM, GnuARM</p>		
Wymagania wstępne i dodatkowe	Nie ma wymagań		
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	Egzamin pisemny	45.0%	60.0%
	Ćwiczenia praktyczne	50.0%	40.0%
Zalecana lista lektur	<p>Podstawowa lista lektur</p> <p>Czaja Z.: Mikroprocesory i mikrokontrolery – materiały do wykładu, http://www.pg.gda.pl/~zbczaja, Gdańsk 2014.</p> <p>Michalski J. A.: Mikroklocki. Mikroprocesory dla początkujących, Wyd. BTC, Warszawa 2007.</p> <p>Krzyżanowski R.: Układy mikroprocesorowe, Wyd. PWN 2007,</p> <p>Uzupełniająca lista lektur</p> <p>Baranowski R.: Mikrokontrolery AVR ATmega w praktyce, Wyd. BTC, Warszawa 2005.</p> <p>Jabłoński T.: Mikrokontrolery PIC16F8x w praktyce, Wyd. BTC, Warszawa 2002.</p> <p>Jabłoński T., Pławiuk K.: Programowanie mikrokontrolerów PIC w języku C, Wyd. BTC, Warszawa 2005.</p> <p>Bryndza L.: LPC2000 - Mikrokontrolery z rdzeniem ARM7, Wyd. BTC, Legionowo 2007.</p> <p>Adresy eZasobów</p>		
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania			
Zajęcia praktyczne w ramach przedmiotu	Nie dotyczy		