



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Metody numeryczne i symulacja

Przedmiot

Kierunek studiów

Automatyka i robotyka

Studia w zakresie (specjalność)

-

Poziom studiów

pierwszego stopnia

Forma studiów

niestacjonarne

Rok/semestr

1 / 2

Profil studiów

ogólnoakademicki

Język oferowanego przedmiotu

polski

Wymagalność

obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład

8

Laboratoria

18

Inne (np. online)

0

Ćwiczenia

0

Projekty/seminaria

0

Liczba punktów ECTS

4

Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr hab. inż. Sławomir Stępień

email: Sławomir.Stepien@put.poznan.pl

tel. 61 665 23 64

Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki

ul.Piotrowo 3a, 60-965 Poznań

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr inż. Janusz Pochmara

email: Janusz.Pochmara@put.poznan.pl

tel. 61 665 21 84

Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki

ul.Piotrowo 3a, 60-965 Poznań

Wymagania wstępne

Wiedza z zakresu opisu matematycznego zjawisk fizycznych występujących w układach automatyki i robotyki.

Umiejętność modelowania układów automatyki i manipulatorów. Programowanie przy użyciu języków wysokiego poziomu C++, Java, oraz skryptowych Python, Matlab itp.

Umiejętność pracy w zespole.

Cel przedmiotu

Przygotowanie studentów do umiejętności numerycznej analizy i symulacji systemów i procesów występujących w automatyce i robotyce. W ramach przedmiotu omawiane są zagadnienia związane z



modelowaniem i opisem zjawisk fizycznych występujących w układach i systemach automatyki oraz metody numerycznej analizy tych systemów.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

Metody modelowania i opisu układów dynamicznych. Implementacja numeryczna modeli i procesów dynamicznych. Rozwiązywanie numeryczne równań opisujących układy liniowe jak i nieliniowe.

Umiejętności

Modelowanie systemów za pomocą równań stanu i symulacja układów automatyki i robotyki. Ocena zgodności otrzymanych wyników numerycznych z wynikami rzeczywistymi.

Kompetencje społeczne

Rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego doskonalenia się, podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych. Posiada świadomość konieczności profesjonalnego podejścia do zagadnień technicznych i skrupulatnego zapoznania się z podejmowaną problematyką. Rozumie potrzebę i możliwość dalszego przekazywania pozyskanej wiedzy i umiejętności

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Ocena podsumowująca w zakresie wykładów dotyczy weryfikacji założonych efektów kształcenia, tzn. ocenę wiedzy i umiejętności wykazanych na egzaminie pisemnym o charakterze problemowym.

W zakresie ćwiczeń laboratoryjnych, weryfikowanie założonych efektów kształcenia realizowane jest przez ocenianie ciągłe, na każdych zajęciach (odpowiedzi ustne, sprawozdania), ponadto poprzez ocenę nabytej wiedzy i umiejętności poprzez jeden lub dwa sprawdziany w semestrze.

Treści programowe

Program wykładu obejmuje następujące zagadnienia:

Maszynowa reprezentacja liczb i błędy numeryczne, definicja i opis systemów dynamicznych, wektor stanu i przestrzeń stanu, rozwiązywanie równań stanu. Metody analizy systemów i procesów liniowych, numeryczne rozwiązywanie układów równań liniowych, metody rozwiązywania równań różniczkowych: Eulera, Heuna, szeregów Taylora, Runge-Kutty, Runge-Kutty-Fehlberga, metody analizy systemów i procesów nieliniowych, numeryczne rozwiązywanie układów równań nieliniowych oraz nieliniowych równań różniczkowych. Zastosowanie i implementacja algorytmów analizy systemów i procesów liniowych oraz nieliniowych w elektrotechnice, ocena zbieżności algorytmów, stabilność i właściwa dyskretyzacja stosowanych metod, analiza otrzymanych wyników symulacji numerycznej.

Ćwiczenia laboratoryjne prowadzone są w formie piętnastu 2-godzinnych spotkań. Do każdego spotkania obowiązuje przygotowanie z jednego tematu. Podczas zajęć studenci rozwiązują otrzymane zadania przy użyciu komputerów we wskazanym środowisku wirtualnym z zakresu materiału przedstawionego na wykładach.

Program zajęć obejmuje:



Modelowanie i implementacja numeryczna liniowych i nieliniowych systemów statycznych oraz dynamicznych.

Rozwiązywanie układów równań liniowych i nieliniowych.

Implementacja i analiza metod rozwiązywania liniowych równań różniczkowych Eulera, Heuna, szeregów Taylora, Runge-Kutty, Runge-Kutty-Fehlberga.

Implementacja i analiza metod interpolacyjnych i ekstrapolacyjnych rozwiązywania nieliniowych równań różniczkowych.

Zastosowanie i implementacja algorytmów analizy systemów i procesów regulacji automatycznej

Ocena zbieżności algorytmów, stabilność i właściwa dyskretyzacja stosowanych metod, analiza otrzymanych wyników.

Metody dydaktyczne

Metody dydaktyczne:

1. wykład: wykład multimedialny z przykładami wspomagany wyjaśnieniami na tablicy
2. laboratoria: implementacja numeryczna i analiza zadań, dyskusja

Literatura

Podstawowa

1. John H. Mathews, Kurtis D. Fink, Numerical Methods using Matlab, Wydawnictwo Prentice Hall 1999r.
2. David Kincaid, Ward Cheney, Analiza numeryczna, Wydawnictwa Naukowo-Techniczne 2006r.

Uzupełniająca

1. Miedzianek M., Stepień S., Numeryczna analiza systemów dynamicznych w środowisku Matlab, PWSZ Leszno, 2011

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	50	4,0
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	26	2,0
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych, wykonanie sprawozdań) ¹	24	2,0

¹niepotrzebne skreślić lub dopisać inne czynności