



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Technologie informacyjne

Przedmiot

Kierunek studiów

Rok/semestr

1 / 1

Studia w zakresie (specjalność)

Profil studiów

ogólnoakademicki

Poziom studiów

Język oferowanego przedmiotu

pierwszego stopnia

polski

Forma studiów

Wymagalność

niestacjonarne

obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład

Laboratoria

Inne (np. online)

0

18

0

Ćwiczenia

Projekty/seminaria

0

0

Liczba punktów ECTS

3

Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr inż. Paweł Szulczyński

email: Pawel.Szulczynski@put.poznan.pl

tel. 61 6552043

Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki

ul. Piotrowo 3a, 60-965 Poznań

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

mgr inż. Rafał Kabaciński

email: rafal.kabacinski@put.poznan.pl

tel. 61 6552885

Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki

ul. Piotrowo 3a, 60-965 Poznań

Wymagania wstępne

Wiedza: Znajomość matematyki i informatyki na poziomie programu szkoły średniej (PRK4)

Umiejętności: posługiwać się językiem obcym na poziomie B1 ESOKJ (P40_UJ), korzystać z umiarkowanie złożonych narzędzi matematycznych (PRK-P40_UM), planować własne uczenie się



odpowiednio do swojego zaawansowania w realizowanym programie kształcenia z uwzględnieniem perspektyw własnego rozwoju (PRK-P40_UU)

Kompetencje społeczne: przestrzegania zasad etyki oraz etykiety komunikowania się (PRK-P30_KJ)

Cel przedmiotu

1. Przekazanie studentom wiedzy o technologiach informacyjnych w zakresie wykorzystania ich w automatyce i robotyce.
2. Rozwijanie u studentów umiejętności rozwiązywania problemów związanych z wykorzystaniem technologii informacyjnych.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

1. Ma podstawową wiedzę w zakresie obsługi i wykorzystania narzędzi informatycznych przeznaczonych do szybkiego prototypowania oraz projektowania, symulacji i wizualizacji układów i systemów automatyki i robotyki [K1_W10 - P6S_WG]
2. Zna metody, techniki, i narzędzia programistyczne stosowane przy rozwiązywaniu prostych zadań inżynierskich z zakresu automatyki i robotyki; [K1_W23 - P6S_WG]

Umiejętności

1. Potrafi porozumiewać się przy użyciu różnych technik w środowisku zawodowym oraz w innych środowiskach [K1_U3 - P6S_UK]
2. Potrafi posługiwać się technikami informacyjno-komunikacyjnymi do analizy danych [K1_U8 - P6S_UW]

Kompetencje społeczne

1. Jest gotów do krytycznej oceny posiadanej wiedzy; rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego dokształcania się – podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych [K1_K1 - P6S_KK]
2. Jest gotów do wypełniania zobowiązań społecznych, współorganizowania działalności na rzecz środowiska społecznego; ma świadomość roli społecznej absolwenta uczelni technicznej oraz rozumie potrzebę formułowania i przekazywania społeczeństwu (w szczególności poprzez środki masowego przekazu) informacji i opinii dotyczących osiągnięć automatyki i robotyki i innych aspektów działalności inżynierskiej; podejmuje starania, aby przekazywać takie informacje i opinie w sposób powszechnie zrozumiały; [K1_K7 - P6S_KO]

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Przewiduje się możliwości sprawdzania efektów uczenia poprzez: oceny bieżącego postępu realizacji zadań, oceny przygotowywanych sprawozdań, lub poprzez kolokwia trakcie, lub na koniec semestru.

Treści programowe



Tematy:

1. Pakiet LaTeX: wprowadzenie do środowiska, struktura dokumentu, kompilacja, pakiety niezbędne do pisania dokumentów w języku polskim, podstawowe komendy i otoczenia, formuły matematyczne, tabele i rysunki, spisy treści, prezentacje.
2. Język Matlab: wprowadzenie do środowiska obsługującego język, podstawowe komendy i operatory działań/relacji, indeksowanie i wycinki z macierzy, pętle for, wyrażenia warunkowe, skrypty, funkcje, generowanie wykresów, zapis do plików.
3. Język Python: wprowadzenie do środowiska obsługującego język, podstawowe typy danych, podstawowe komendy i operatory działań/relacji, indeksowanie i wycinki z kolekcji, pętle, wyrażenia warunkowe, skrypty, funkcje, obliczenia macierzowe z modułem NumPy, wizualizacja wykresów z modułem Matplotlib, zapis do plików.
4. Podstawy obsługi graficznego środowiska programistycznego do prototypowania układów automatyki.

Metody dydaktyczne

Zajęcia laboratoryjne, samodzielne rozwiązywanie zadań, ćwiczenia praktyczne, dyskusja, analiza wyników.

Literatura

Podstawowa

1. Materiały udostępnione przez prowadzącego
2. Wprowadzenie do pakietu LaTeX: <https://ctan.org/tex-archive/info/lshort/polish?lang=en>
3. Dokumentacje poszczególnych pakietów LaTeX: www.ctan.org
4. Materiały dotyczące pakietu MATLAB: <https://mathworks.com/help/index.html>
5. Dokumentacja pakietu LaTeX: www.ctan.org/tex-archive/info/lshort/english/
6. Dokumentacja języka Python: <https://www.python.org/doc/>

Uzupełniająca

LaTeX : system opracowywania dokumentów : podręcznik i przewodnik użytkownika - Leslie Lamport

MATLAB i Simulink : poradnik użytkownika - Autor: Mrozek, Bogumiła

Python : wprowadzenie - Mark Lutz



Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	75	3
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	18	1
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych, przygotowanie do kolokwium, samodzielne pisanie skryptów i programów wraz z ich uruchomieniem i testowaniem) ¹	57	2