



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Automatyka i robotyka przemysłowa

Przedmiot

Kierunek studiów

Inżynieria Zarządzania

Studia w zakresie (specjalność)

Poziom studiów

pierwszego stopnia

Forma studiów

niestacjonarne

Rok/semestr

3/6

Profil studiów

ogólnoakademicki

Język oferowanego przedmiotu

polski

Wymagalność

obieralny

Liczba godzin

Wykład

8

Ćwiczenia

Laboratoria

10

Projekty/seminaria

Inne (np. online)

Liczba punktów ECTS

2

Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr hab. inż. Cezary Jędryczka

e-mail: cezary.jedryczka@put.poznan.pl

tel: 61 665 2396

Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki

ul. Piotrowo 3A, 61-138 Poznań

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr. inż. Mariusz Barański

e-mail: mariasz.baranski@put.poznan.pl

tel: 61 665 2636

Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki

ul. Piotrowo 3A, 61-138 Poznań

Wymagania wstępne

Wiedza - Student rozpoczynający ten przedmiot powinien posiadać podstawowe wiadomości z algebry



liniowej, algebry Boole'a, technologii informacyjnych i podstaw programowania. Powinien również posiadać umiejętności pozyskiwania informacji z literatury i dokumentacji technicznych, pracy w zespole i zastosowania narzędzi informatycznych, być świadomym zagrożeń w trakcie pracy z urządzeniami mechanicznymi i elektrycznymi oraz mieć poczucie odpowiedzialności za bezpieczeństwo innych osób.

Umiejętności - umiejętność efektywnego samokształcenia w dziedzinie związanej z wybranym kierunkiem studiów; umiejętność podejmowania właściwych decyzji przy rozwiązywaniu prostych zadań oraz formułowaniu problemów z zakresu programowania sterowników PLC.

Kompetencje - student ma świadomość potrzeby poszerzania swoich kompetencji, wykazuje gotowość do pracy w zespole, zdolność do podporządkowania się regułom obowiązującym podczas zajęć wykładowych i laboratoryjnych.

Cel przedmiotu

Poznanie pojęć dotyczących systemów czasu rzeczywistego oraz programowalnych sterowników logicznych (PLC), zapoznanie się z architekturą sterowników PLC, zapoznanie się z językami programowania sterowników PLC, nabycie umiejętności obsługi i konfiguracji sterowników oraz opracowania i implementowania algorytmów realizujących wybrane funkcje ze szczególnym uwzględnieniem aplikacji przemysłowych.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

Student definiuje i wyjaśnia kluczowe koncepcje w zakresie układów regulacji automatycznej i kinematyki manipulatora, w kontekście podstawowych metod, technik, narzędzi i materiałów stosowanych w inżynierii [P6S_WG_16].

Student identyfikuje i opisuje różnorodne technologie przemysłowe wykorzystywane w automatyce i robotyce, w tym regulatory PID i systemy programowania manipulatorów [P6S_WG_17].

Umiejętności

Student analizuje procesy technologiczne produkcji maszyn, identyfikując kluczowe elementy systemów automatyki i robotyki oraz sugeruje potencjalne obszary optymalizacji [P6S_UW_13].

Student projektuje i implementuje proste układy automatyki i robotyki, w tym systemy sterowania i programowanie PLC, na podstawie analizy wymagań i specyfikacji [P6S_UW_14].

Student demonstruje umiejętność zastosowania czujników i urządzeń pomiarowych w praktycznych zastosowaniach automatyki i robotyki, opierając się na standardowych metodach i praktykach inżynierskich [P6S_UW_15].

Kompetencje społeczne

Student ocenia zastosowania automatyki i robotyki z perspektywy ich wpływu na efektywność produkcji, uwzględniając aspekty techniczne, ekonomiczne i organizacyjne [P6S_KO_02].

Student rozważa etyczne i środowiskowe konsekwencje wdrażania technologii automatyki i robotyki, koncentrując się na odpowiedzialnym podejmowaniu decyzji inżynierskich [P6S_KR_01].



Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Wiedza nabyta w ramach wykładu jest weryfikowana przez 45-minutowy test zaliczeniowy złożony z 10-15 pytań. Próg zaliczeniowy 50% punktów.

Umiejętności nabyte w ramach zajęć laboratoryjnych weryfikowane są na podstawie zrealizowanych zadań laboratoryjnych oraz przygotowanych protokołów. -zaliczenie zajęć projektowych odbywa się na podstawie bieżącej kontroli postępów, aktywności na zajęciach

Treści programowe

Pojęcie automatyki, układu regulacji automatycznej (URA), przykładowe układy. Regulatory: zadania regulatorów, typy i własności regulatorów, regulatory ciągłe PID. Podstawowe pojęcia robotyki, typy i ogólna budowa robotów, zadania robotów przemysłowych, układy współrzędnych, reprezentacja lokalizacji, kinematyka manipulatora. Systemy i języki programowania manipulatorów. Budowa i zasada działania programowalnych sterowników logicznych PLC, cykl pracy sterownika, układy wejść i wyjść sterowników, języki programowania, podstawy programowania w języku drabinkowym. Budowa i zasada działania wybranych czujników i urządzeń pomiarowych stosowanych w automatyce i robotyce.

Metody dydaktyczne

Wykład: prezentacja zagadnień z wykorzystaniem środków multimedialnych, ilustrowana przykładami podawanymi na tablicy, dyskusja nad zagadnieniami problemowymi.

Laboratorium: wykonywanie ćwiczeń laboratoryjnych w zespołach (przygotowanie stanowiska, zbudowanie układów pomiarowych, wykonanie eksperymentów) z pomocą i pod kontrolą prowadzącego, badania modeli symulacyjnych i eksperymentalnych - porównanie uzyskanych wyników.

Literatura

Podstawowa

1. Dokumentacja techniczna wybranych sterowników PLC
2. Kwaśniewski J., Sterowniki PLC w pracy inżynierskiej, PTC, Kraków 2008.
3. Legierski T., Programowanie sterowników PLC, WPKJS, Gliwice 1998.
4. Zieliński T.P., Cyfrowe przetwarzanie sygnałów. Od teorii do zastosowań, Wydawnictwa Komunikacji i Łączności, Warszawa 2009.
5. Sałat R., Korpysz K., Obstawski P., Wstęp do programowania sterowników PLC, WKŁ, 2014.
6. Wprowadzenie do robotyki: mechanika i sterowanie, J.J. Craig, WNT 1995
7. Elementy, urządzenia i układy automatyki, J. Kostro, WSiP 1998



8. Modelowanie komputerowe i obliczenia współczesnych układów automatyzacji, R. Tadeusiewicz, G.G. Piwniak, W.W. Tkaczow, W.G.Szaruda, K. Oprzędkiewicz, AGH 2004

Uzupełniająca

1. Springer Handbook of Automation, S.Y. Nof (Edytor), Springer 2009

2. Modelowanie i sterowanie robotów, K. Kozłowski, P. Dutkiewicz, W. Wróblewski, PWN 2003

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	50	2,0
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	20	1,0
Praca własna studenta (studia literaturowe, opracowanie sprawozdań, przygotowanie projektu, przygotowanie pracy zaliczeniowej, przygotowanie do kolokwium, przygotowanie do testu) ¹	30	1,0

¹ niepotrzebne skreślić lub dopisać inne czynności