

<b>STUDY MODULE DESCRIPTION FORM</b>		
Name of the module/subject <b>(-)</b>		Code <b>1010331441010336532</b>
Field of study <b>Information Engineering</b>	Profile of study (general academic, practical) <b>(brak)</b>	Year /Semester <b>2 / 4</b>
Elective path/specialty <b>-</b>	Subject offered in: <b>polish</b>	Course (compulsory, elective) <b>obligatory</b>
Cycle of study: <b>First-cycle studies</b>	Form of study (full-time, part-time) <b>full-time</b>	
No. of hours Lecture: <b>2</b> Classes: <b>-</b> Laboratory: <b>1</b> Project/seminars: <b>-</b>		No. of credits <b>4</b>
Status of the course in the study program (Basic, major, other) <b>(brak)</b>		(university-wide, from another field) <b>(brak)</b>
Education areas and fields of science and art <b>technical sciences</b>		ECTS distribution (number and %) <b>4 100%</b>
<b>Responsible for subject / lecturer:</b>  Robert Bączyk email: robert.baczyk@put.poznan.pl tel. +48 61 665-2874 Wydział Elektryczny ul. Piotrowo 3A 60-965 Poznań		
<b>Prerequisites in terms of knowledge, skills and social competencies:</b>		
<b>1</b>	<b>Knowledge</b>	w zakresie matematyki, obejmującą algebrę i równania różniczkowe. K_W02: w zakresie wybranych działów fizyki ogólnej niezbędna do zrozumienia podstawowych zjawisk fizycznych występujących w elementach i układach automatyki i robotyki. K_W03 w zakresie analogowych i cyfrowych układów elektronicznych oraz układów programowalnych niezbędna do zrozumienia analogowych modeli podstawowych obiektów dynamicznych oraz do zrozumienia działania układów regulacji automatycznej.
<b>2</b>	<b>Skills</b>	Potrafi pozyskiwać informacje z literatury, baz danych i innych źródeł; potrafi integrować uzyskane informacje i dokonywać ich interpretacji. Ma umiejętność samokształcenia się.
<b>3</b>	<b>Social competencies</b>	Rozumie potrzebę ciągłego dokształcania się ? podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych.
<b>Assumptions and objectives of the course:</b> To get to know the principles and methods of analysis and design of automatic control systems. To gain general insight into the issues of robotics. To understand the basis of robots modelling, control and programming.		
<b>Study outcomes and reference to the educational results for a field of study</b>		
<b>Knowledge:</b>		
1. Ma uporządkowaną i podbudowaną teoretycznie wiedzę w zakresie podstaw automatyki i robotyki. - [K_W17 ]		
<b>Skills:</b>		
1. Potrafi opracować dokumentację dotyczącą realizacji ćwiczenia laboratoryjnego i przygotować tekst zawierający omówienie wyników realizacji tego zadania. - [K_U03 ]		
2. Potrafi planować i przeprowadzać eksperymenty, wykorzystywać poznane metody i modele matematyczne, a także symulacje komputerowe. - [K_U07 ]		
3. Potrafi zaprojektować oraz zrealizować prosty system automatyki - [K_U20 ]		
<b>Social competencies:</b>		
1. Ma świadomość roli społecznej absolwenta uczelni technicznej. - [K_K06 ]		
2. Ma świadomość ważności dokładnego wykonania projektu. - [K_K07 ]		
<b>Assessment methods of study outcomes</b>		

<p>Lecture:  Evaluation of student's knowledge and skills on a written examination in a form of test consisting of about 10 questions or short problems.</p> <p>Laboratory:  Ratings for the written tests at the beginning of each exercise. Evaluation of student's knowledge and skills based on his performance during the lab exercises and evaluation of student's reports from the performed exercises.</p>		
<b>Course description</b>		
<p>Automation:  Basic concepts, types and examples of automatic control systems. Laplace transform. Modelling dynamic objects Solving differential equations using Laplace transform. Static and dynamic linearisation.  Conversion of flowcharts and determination of the resultant transfer function.  The characteristics in the time-domain and frequency-domain of dynamic objects and control systems: impulse response and step response, transfer function and spectral transfer function, Nyquist plots, Bode plots (magnitude and phase plot).  The characteristics of the basic elements of control systems.  Types of controllers and their properties. Control quality indicators.  Conditions and criteria for stability of linear control systems.</p> <p>Robotics:  Basic concepts and issues: robot, robotics, manipulator, kinematic chains, degrees of freedom, Denavit-Hartenberg notation, the workspace coordinates and joint parameters, orientation and its notation, homogeneous coordinates and transformations.  The basic kinematic structures of manipulators. Forward and inverse kinematics for position, velocity and acceleration. Jacobian. Model of the manipulator dynamics.  Issues concerning mobile robots and their navigation, sensing and computer vision systems.</p>		
<p><b>Basic bibliography:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Rumatowski Karol, Podstawy automatyki. Układy liniowe o działaniu ciągłym. WPP, 2004</li> <li>2. Horla Dariusz, Podstawy automatyki - ćwiczenia rachunkowe, WPP</li> <li>3. Urbaniak Andrzej, Podstawy automatyki, WPP 2004</li> <li>4. Markowski Andrzej, Automatyka w pytaniach i odpowiedziach, WNT, 1985</li> <li>5. Spong M. W. Vidysagar M. Dynamika i sterowanie robotów WNT Warszawa 1997</li> <li>6. Craig.J.J. Wprowadzenie do robotyki. Mechanika i sterowanie, WNT 1993</li> </ol>		
<p><b>Additional bibliography:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Mazurek Jerzy, Podstawy automatyki, Wyd. Politechniki Warszawskiej</li> <li>2. Żelazny Marek, Podstawy automatyki, PWN, Warszawa 1976</li> <li>3. Brzózka Jerzy, Regulatory cyfrowe w automatyce, wyd. Mikom, Warszawa 2002</li> <li>4. Findeisen Władysław, Poradnik inżyniera - automatyka</li> <li>5. Bobrowski Dobiesław, Ratajczak Zbigniew, Przekształcenie Laplace'a i jego zastosowania, WPP</li> <li>6. Mutambara A.: Design and analysis of automatic control, London, New York, 1999</li> <li>7. Paraskevopoulos P.N.:Modern control engineering, Marcel Dekker Inc., New York, Basel, 2002</li> <li>8. McKerrow Ph. J. Introduction to Robotics, Addison-Wesley 1991</li> <li>9. Fu K.S., Gonzalez R.C., Lee C.S.G. Robotics: Control, Sensing, Vision, and Intelligence, McGraw-Hill Book Comp.1989</li> <li>10. Paul R.P. Robot Manipulators: Mathematics, Control, and Programming, Boston MIT Press 1981</li> <li>11. Gerth Wilfried, Heimann Bodo, Popp Karl, Mechatronika - komponenty, metody, przykłady, PWN, Warszawa, 2001</li> </ol>		
<b>Result of average student's workload</b>		
<b>Activity</b>	<b>Time (working hours)</b>	
1. Participation in the lecture	30	
2. Participation in the laboratory	15	
3. Consultation and participation in the examination	5	
4. Preparation to laboratory exercises	30	
5. Elaboration of laboratory reports	10	
6. Preparation to examination	15	
<b>Student's workload</b>		
<b>Source of workload</b>	<b>hours</b>	<b>ECTS</b>
Total workload	85	4
Contact hours	50	2

Practical activities	45	2
----------------------	----	---