

<b>KARTA OPISU MODUŁU KSZTAŁCENIA</b>		
Nazwa modułu/przedmiotu <b>Microprocessor systems</b>		Kod <b>1010331151010339041</b>
Kierunek studiów <b>Automatic Control and Robotics</b>	Profil kształcenia (ogólnoakademicki, praktyczny) <b>(brak)</b>	Rok / Semestr <b>3 / 5</b>
Ścieżka obieralności/specjalność <b>Automatic Control and Robotics</b>	Przedmiot oferowany w języku: <b>angielski</b>	Kurs (obligatoryjny/obieralny) <b>obligatoryjny</b>
Stopień studiów: <b>I stopień</b>	Forma studiów (stacjonarna/niestacjonarna) <b>stacjonarna</b>	
Godziny Wykłady: <b>30</b> Ćwiczenia: - Laboratoria: <b>30</b> Projekty/seminaria: -		Liczba punktów <b>5</b>
Status przedmiotu w programie studiów (podstawowy, kierunkowy, inny) <b>(brak)</b>		(ogólnouczelniany, z innego kierunku) <b>(brak)</b>
Obszar(y) kształcenia i dziedzina(y) nauki i sztuki		Podział ECTS (liczba i %)
<b>Odpowiedzialny za przedmiot / wykładowca:</b>		
dr inż. Dominik Łuczak email: Dominik.Luczak@put.poznan.pl tel. 48 61 665 2557 Wydział Elektryczny ul. Piotrowo 3A 60-965 Poznań		
<b>Wymagania wstępne w zakresie wiedzy, umiejętności, kompetencji społecznych:</b>		
1	<b>Wiedza:</b>	K_W08: Ma uporządkowaną wiedzę w zakresie teorii obwodów elektrycznych oraz elektrotechniki prądu stałego i przemiennego (w tym trójfazowego). K_W10: Ma uporządkowaną wiedzę w zakresie wybranych algorytmów i struktur danych oraz metodyki i technik programowania proceduralnego i obiektowego. K_W12: Ma uporządkowaną i podbudowaną teoretycznie wiedzę w zakresie zasad działania podstawowych elementów elektronicznych, analogowych i cyfrowych, wybranych układów i systemów elektronicznych.
2	<b>Umiejętności:</b>	K_U01: Potrafi pozyskiwać informacje z literatury, baz danych i innych źródeł; posiada umiejętności samokształcenia w celu podnoszenia i aktualizacji kompetencji zawodowych. K_U16: Potrafi odczytywać ze zrozumieniem projektową dokumentację techniczną oraz proste schematy technologiczne systemów automatyki i i robotyki. K_U20: Potrafi zbudować, uruchomić oraz przetestować prosty układ elektroniczny oraz elektromechaniczny.
3	<b>Kompetencje społeczne</b>	K_K01: Rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego doksztalcania się ? podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych, potrafi inspirować i organizować proces uczenia się innych osób.
<b>Cel przedmiotu:</b>		
Celem przedmiotu jest poznanie podstaw teoretycznych i praktyczne budowy i działania układów mikroprocesorowych w układach pomiarowych oraz sterowania. Student po zakończeniu kształcenia powinien potrafić projektować i programować w języku wysokiego poziomu systemy z mikrokontrolerami.		
<b>Efekty kształcenia i odniesienie do kierunkowych efektów kształcenia</b>		
<b>Wiedza:</b>		
1. Ma podstawową wiedzę w zakresie architektur i programowania systemów mikroprocesorowych, zna wybrane języki wysokiego i niskiego poziomu programowania mikroprocesorów, zna i rozumie zasadę działania podstawowych modułów peryferyjnych oraz interfejsów komunikacyjnych w systemach mikroprocesorowych. - [K_W15] 2. Ma uporządkowaną i podbudowaną teoretycznie wiedzę w zakresie zasad działania podstawowych elementów elektronicznych, analogowych i cyfrowych, wybranych układów i systemów elektronicznych. - [K_W12] 3. Ma uporządkowaną wiedzę w zakresie architektur komputerów, systemów i sieci komputerowych oraz systemów operacyjnych w tym systemów operacyjnych czasu rzeczywistego. - [K_W13]		
<b>Umiejętności:</b>		

<p>1. Potrafi skonstruować algorytm rozwiązania prostego zadania pomiarowego i obliczeniowo-sterującego oraz zaimplementować, przetestować i uruchomić go w wybranym środowisku programistycznym na platformie mikroprocesorowej - [K_U03]</p> <p>2. Potrafi projektować proste elementy mechaniczne oraz układy elektryczne i elektroniczne przeznaczone do różnych zastosowań (z uwzględnieniem właściwości materiałowych). - [K_U06]</p> <p>3. Potrafi zbudować, uruchomić oraz przetestować prosty układ elektroniczny oraz elektromechaniczny - [K_U20]</p>
<b>Kompetencje społeczne:</b>
<p>1. Rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego doksztalcania się ? podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych, potrafi inspirować i organizować proces uczenia się innych osób. - [K_K01]</p>

<b>Sposoby sprawdzenia efektów kształcenia</b>		
<p>Wykłady: ocena wiedzy i umiejętności wykazanych na egzaminie końcowym o charakterze problemowo - projektowym.</p> <p>Laboratoria: bieżąca kontrola wiedzy niezbędnej do realizacji postawionych problemów w danym obszarze zadań w laboratorium, premiowanie przyrostu umiejętności posługiwania się poznanymi zasadami i metodami, ocena umiejętności wykorzystania zdobytej wiedzy i umiejętności do realizacji złożonego systemu.</p>		
<b>Treści programowe</b>		
<p>Budowa i działanie mikroprocesorów. Podstawowe typy układów mikroprocesorowych. Budowa systemu mikrokomputerowego. Układy otoczenia procesora: pamięci, dekodery adresowe. Zasady programowania mikroprocesorów w języku wysokiego poziomu. Przykładowe środowisko programowania mikrokontrolerów. Programowanie mikroprocesorów. Mikrokontrolery i procesory sygnałowe. Układy peryferyjne mikrokontrolerów: układy czasowe, liczniki, układy PWM, inne układy peryferyjne. Obsługa urządzeń zewnętrznych przez system mikroprocesorowy. Przerwania i układ DMA. Przetworniki cyfrowo/analogowe i analogowo/cyfrowe. Zasady projektowania systemów mikroprocesorowych. Układy sprzęgające systemy mikroprocesorowe z elementami wejściowymi i elementami wykonawczymi. Magistrale komunikacyjne stosowane w układach mikroprocesorowych - standardy UART, SPI, I2C, 1-wire, USB. Metody uruchamiania systemów mikroprocesorowych. Ćwiczenia laboratoryjne ilustrują zagadnienia omawiane na wykładach.</p>		
<b>Literatura podstawowa:</b>		
<p>1. Materiały wykładowe udostępniane przez prowadzącego w postaci elektronicznej.</p> <p>2. P. Hadam, Projektowanie systemów mikroprocesorowych, Wydawnictwo BTC, 2004.</p> <p>3. Bogusz J.: Programowanie mikrokontrolerów 8051 w języku C w praktyce, Wydawnictwo BTC, 2005.</p> <p>4. T. Starecki, Mikrokontrolery 8051 w praktyce, Wydawnictwo BTC, 2002.</p>		
<b>Literatura uzupełniająca:</b>		
<p>1. Jabłoński T.: Karty SD/MMC w systemach mikroprocesorowych, Wydawnictwo BTC, 2009</p> <p>2. Borowik B., Kurytnik I. P., Borowik B.: Mikrokontroler PIC w zastosowaniach, Wydawnictwo Pomiary Automatyka Kontrola, 2009</p> <p>3. Chromik R.: RS232 w przykładach na PC i AVR, Wydawnictwo BTC, 2010</p> <p>4. Kimmo Karvinen, Tero Karvinen, Czujniki dla początkujących. Poznaj otaczający Cię świat za pomocą elektroniki, Arduino i Raspberry Pi, Helion, 2015</p>		
<b>Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta</b>		
<b>Czynność</b>		<b>Czas (godz.)</b>
1. Wykłady		30
2. Laboratoria		30
3. Konsultacje i egzamin		5
4. Przygotowanie do ćwiczeń laboratoryjnych i wykonanie sprawozdań		40
5. Przygotowanie do egzaminu		20
<b>Obciążenie pracą studenta</b>		
<b>forma aktywności</b>	<b>godzin</b>	<b>ECTS</b>
Łączny nakład pracy	125	5
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	65	2
Zajęcia o charakterze praktycznym	60	2