

<p>1. ma uporządkowaną, podbudowaną teoretycznie wiedzę ogólną w zakresie architektury systemów komputerowych i systemów wbudowanych oraz sprzętowego wsparcia systemów operacyjnych - [K1st_W3]</p> <p>2. ma uporządkowaną i podbudowaną teoretycznie wiedzę szczegółową z zakresu niskopoziomowych języków programowania, sprzętowych interfejsów komunikacji człowiek-komputer - [K1st_W4]</p> <p>3. ma wiedzę o trendach rozwojowych i najistotniejszych nowych osiągnięciach w zakresie architektur systemów komputerowych, efektywności systemów komputerowych, zasad programowania niskopoziomowego, problemów komputerów biologicznych, optycznych i kwantowych. - [K1st_W5]</p> <p>4. ma podstawową wiedzę o cyklu życia systemów informatycznych sprzętowych i programowych w zakresie niezbędnym do realizacji zadań warsztatowo-laboratoryjnych - [K1st_W6]</p> <p>5. zna podstawowe metody, techniki i narzędzia stosowane przy rozwiązywaniu prostych zadań informatycznych z zakresu budowy systemów komputerowych, systemów wbudowanych, interfejsów komunikacji człowiek-komputer, inżynierii oprogramowania w zakresie niezbędnym do realizacji zadań warsztatowo-laboratoryjnych - [K1st_W7]</p>
<p>Umiejętności:</p> <p>1. potrafi pozyskiwać informacje z literatury, baz danych oraz innych źródeł (w języku ojczystym i angielskim), integrować je, dokonywać ich interpretacji i krytycznej oceny, wyciągać wnioski oraz formułować i wyczerpująco uzasadniać opinie - podczas projektowania systemu mikroprocesorowego oraz robota klasy line follower - [K1st_U1]</p> <p>2. potrafi posługiwać się technikami informacyjno-komunikacyjnymi wykorzystywanymi przy realizacji przedsięwzięć informatycznych podczas pracy zespołowej w ramach działań warsztatowo-laboratoryjnych - [K1st_U2]</p> <p>3. potrafi planować i przeprowadzać eksperymenty, w tym pomiary i symulacje komputerowe, interpretować uzyskane wyniki i wyciągać wnioski w ramach działań warsztatowo-laboratoryjnych - [K1st_U3]</p> <p>4. potrafi zastosować odpowiednio dobrane metody do sformułowania i rozwiązywania zadań w trakcie zajęć warsztatowo-laboratoryjnych (np. podczas projektowania systemu mikroprocesorowego oraz robota klasy line follower) - [K1st_U4]</p> <p>5. potrafi efektywnie uczestniczyć w inspekcji oprogramowania niskopoziomowego oraz ocenić architekturę oprogramowania niskopoziomowego z punktu widzenia wymagań pozafunkcyjnych - [K1st_U9]</p> <p>6. potrafi wybrać język programowania odpowiedni do rozwiązania danego problemu podczas realizacji cykli warsztatowo-laboratoryjnych oraz potrafi - zgodnie z zadaną specyfikacją - zaprojektować oraz zrealizować prosty system informatyczny, używając właściwych metod, technik i narzędzi - [K1st_U10]</p> <p>7. ma umiejętność formułowania algorytmów i ich programowania z użyciem przynajmniej jednego z popularnych narzędzi podczas realizacji cykli warsztatowo-laboratoryjnych - [K1st_U11]</p> <p>8. potrafi zaprojektować, zbudować i oprogramować proste systemy mikroprocesorowe i wbudowane - [K1st_U13]</p> <p>9. potrafi organizować, współdziałać i pracować w grupie podczas projektowania systemu mikroprocesorowego oraz robota klasy line follower - [K1st_U18]</p>
<p>Kompetencje społeczne:</p> <p>1. rozumie, że w informatyce wiedza i umiejętności bardzo szybko stają się przestarzałe - [K1st_K1]</p> <p>2. zna przykłady i rozumie przyczyny wadliwie działających systemów, które doprowadziły do poważnych strat finansowych, społecznych lub też do poważnej utraty zdrowia, a nawet życia w zakresie budowy i oprogramowania mikroprocesorowych systemów sterowania - [K1st_K2]</p> <p>3. potrafi myśleć i działać w sposób przedsiębiorczy uwzględniając korzyści biznesowe oraz uwarunkowania społeczne - [K1st_K3]</p> <p>4. ma świadomość roli społecznej absolwenta uczelni technicznej, a zwłaszcza rozumie potrzebę formułowania i przekazywania społeczeństwu, w szczególności poprzez środki masowego przekazu, informacji i opinii dotyczących osiągnięć techniki i innych aspektów działalności inżynierskiej - zaangażowanie w organizację zawodów robotów z działaniami szkoleniowymi i promocyjnymi - [K1st_K4]</p> <p>5. prawidłowo identyfikuje i rozstrzyga dylematy związane z wykonywaniem zawodu - podczas prac zespołowych warsztatowych analiza lojalności wobec jednostek w grupie a powierzonego zadania - [K1st_K5]</p>

Sposoby sprawdzenia efektów kształcenia

Efekty kształcenia przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Ocena formująca:

a) w zakresie wykładów:

- na podstawie odpowiedzi na pytania dotyczące materiału omówionego na poprzednich wykładach

b) w zakresie laboratoriów:

- na podstawie oceny wejściówek na każdym zajęciach.

c) w zakresie warsztatów:

- na podstawie oceny zaliczenia wykonanego urządzenia i jego prezentacji podczas RoboDay.

Ocena podsumowująca:

W części laboratoryjnej z każdej z 10 wejściówek student uzyskuje od 2 do 5 punktów: 46-50=db., 7-45=dst.plus, 25-36=dst., 0-24=ndst.

Jeśli podejmie decyzję uczestniczenia w części warsztatowej może uzyskać max 5 punktów: 54-55=b.db., 51-53=db plus., 46-50=db., 37-45=dst.plus, 25-36=dst., 0-24=ndst

- W części warsztatowej dostaje punkty (do 5) za zaprojektowanie i zbudowanie przez studenta urządzenia mikroprocesorowego, jego oprogramowania i dokumentacji z realizacji zajęć warsztatowych,

- ocenę wiedzy i umiejętności wykazanych na egzaminie pisemnym

- egzamin trwa 60 min, składa się z 8-12 pytań testowych pojedynczego wyboru, 4-8 pytań testowych wielokrotnego wyboru oraz 3-4 pytań/zadań otwartych. Za w pełni prawidłowe odpowiedzi na pytania testowe można uzyskać 60% punktów, za pytania/zadania otwarte - 40% punktów. Aby zaliczyć egzamin należy uzyskać co najmniej 51% punktów.

Możliwe jest uzyskanie dodatkowych ocen za aktywność podczas zajęć laboratoryjnych, a szczególnie za:

- realizację indywidualnych prac problemowych związanych z przedmiotem na rzecz laboratorium np.

udoskonalenie materiałów i pomocy dydaktycznych,

- realizację indywidualnych prac tematycznych związanych z organizacją szkoleń i zawodów

Treści programowe

W ramach kolejnych wykładów studenci zdobywają wiedzę dotyczącą:

Wprowadzenie do architektury systemów komputerowych

Struktura systemu komputerowego

Układy programowalne transmisji i generator interwałów czasowych

Układy programowalne systemu przerwań i DMA

Układy pamięciowe

Interfejsy komunikacyjne

Architektura procesora

Pamięć podręczna

Model programowy procesora

Magistrale systemowe

Rodzina mikrokontrolerów z jądrem 8051

Mikrokontroler AduC842 i inne aspekty warsztatów

W ramach ćwiczeń laboratoryjnych studenci poznają:

- część laboratoryjna: narzędzia uruchomieniowe mikrokontrolerów, poznają środowiska programowe i narzędzia sprzętowe oraz ćwiczą metody uruchamiania, inspekcji kodu programu i wyszukiwania błędów w konstrukcji sprzętowych. Poznają zasady obsługi wyświetlaczy siedmiosegmentowych, LSD, sterownia silnikami, obsługi czujników i innych układów wykonawczych, programowania zasobów sprzętowych mikrokontrolerów.

- część warsztatowa (fakultatywna): w pracy zespołowej studenci projektują, wykonują i oprogramowują autonomicznego mikroprocesorowego robota. Poznają zasady budowy dokumentacji powykonawczej i DTR. Muszą obronić urządzenie, oprogramowanie i dokumentację. W pracy zespołowej lub indywidualnej przygotowują szkolenia dydaktyczne oraz zawody swoich robotów dla szkół średnich (wydarzenie RoboDay)

Warsztaty realizowane w ramach programu autorskiego nauki kreatywności i twórczego myślenia metodami design thinking, learning by doing, project based learning.

Metody dydaktyczne:

1. wykład: slajdy, prezentacja multimedialna, prezentacja ilustrowana przykładami, dyskusja z wykorzystaniem tablicy, rozwiązywanie zadań sprzętowo-programowych, pokaz multimedialny w postaci filmów np. z budowy robotów, demonstracja robotów zrealizowanych w poprzednich latach.

2. ćwiczenia laboratoryjne: rozwiązywanie zadań, ćwiczenia problemowe, wykonywanie eksperymentów pomiarowych, dyskusja z badaniami on-line na analizowanych systemach mikroprocesorowych, praca indywidualna i w zespołach, pokaz multimedialny z zawodów poprzednich lat z analizą błędów, warsztaty jako kluczowy elementem nauki kreatywności twórczej, studium przypadków podczas badania konkretnych systemów, demonstracja przykładowych zagadnień.

Literatura podstawowa:		
1. Organizacja i architektura systemu komputerowego, W. Stallings, WNT, Warszawa, 2004		
2. Struktura organizacyjna i architektura systemów komputerowych, L. Null, J. Lobur, Helion, Gliwice, 2004		
3. Anatomia PC, P. Metzger, Helion, Gliwice, 2007		
Literatura uzupełniająca:		
1. Architektura komputerów, J. Biernat, Oficyna Wydawnicza Politechniki Wrocławskiej, Wrocław, 2005		
2. Computer Organization and Design, D. Patterson, J. Hennessy, Morgan Kaufmann, 2008		
3. Klaus R., Szymaniak P.: ?Prototypowanie 3D robota pirotechnicznego?, Mechanika z.103 nr 351/2014,Zeszyty Naukowe Politechniki Opolska Opole 2014; ISBN 978-83-64056-49-9		
4. Klaus R. Agilecoach na Wydziale Informatyki Politechniki Poznańskiej, http://biuletyn.pti.org.pl/BiuletynPTI_2016-04.pdf		
5. Klaus R. RoboDay na Wydziale Informatyki Politechniki Poznańskiej, http://biuletyn.pti.org.pl/BiuletynPTI-2016-03.pdf		
Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta		
Czynność	Czas (godz.)	
1. Udział w zajęciach laboratoryjnych	18	
2. przygotowanie do ćwiczeń laboratoryjnych:	16	
3. udział w konsultacjach związanych z realizacją procesu kształcenia, w szczególności realizacją praktyczną ćwiczeń laboratoryjnych	2	
4. projektowanie, wykonanie i napisanie programów, uruchomienie i weryfikacja (czas poza zajęciami laboratoryjnymi)	15	
5. przygotowanie do sprawdzianów	10	
6. udział w wykładach	16	
7. zapoznanie się ze wskazaną literaturą / materiałami dydaktycznymi (10 stron tekstu naukowego = 1 godz.), 250 stron	25	
8. przygotowanie do egzaminu i obecność na egzaminie: 16 godz. + 2 godz.	18	
Obciążenie pracą studenta		
forma aktywności	godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	120	5
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	36	1
Zajęcia o charakterze praktycznym	49	2