



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Elementy i urządzenia automatyki [S1AiR2>EiUA]

Przedmiot

Kierunek studiów

Automatyka i robotyka

Rok/Semestr

3/5

Studia w zakresie (specjalność)

–

Profil studiów

ogólnoakademicki

Poziom studiów

pierwszego stopnia

Język oferowanego przedmiotu

polski

Forma studiów

stacjonarne

Wymagalność

obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład

30

Laboratorium

30

Inne

0

Ćwiczenia

0

Projekty/seminaria

0

Liczba punktów ECTS

4,00

Koordynatorzy

dr inż. Stanisław Gardecki

stanislaw.gardecki@put.poznan.pl

Wykładowcy

Wymagania wstępne

Student rozpoczynający ten przedmiot powinien posiadać podstawową wiedzę z zakresu elektrotechniki, fizyki oraz podstaw automatyki. Powinien posiadać umiejętność rozwiązywania podstawowych problemów z podstaw automatyki, analizy obwodów elektrycznych oraz umiejętność pozyskiwania informacji ze wskazanych źródeł. Powinien również rozumieć konieczność poszerzania swoich kompetencji jak również być gotowym do podjęcia współpracy w ramach zespołu. Ponadto w zakresie kompetencji społecznych student musi prezentować takie postawy jak uczciwość, odpowiedzialność, wytrwałość, ciekawość poznawcza, kreatywność, kultura osobista, szacunek dla innych ludzi.

Cel przedmiotu

Zapoznanie z podstawową wiedzą dotyczącą budowy, zasad działania, sterowania maszyn elektrycznych specjalnych oraz przetworników elektromechanicznych, pneumatycznych i hydraulicznych stosowanych w układach automatyki. Rozwijanie u studentów umiejętności poznania budowy. Nauka rozwiązywania zadań projektowania i analizy a także dokonywanie weryfikacji pomiarowej w laboratorium. Kreowanie świadomości konieczności profesjonalnego podejścia do zagadnień technicznych, skrupulatnego zapoznania się z dokumentacją napędów wykorzystywanych w automatyce. Student uczy się wyznaczać cele i określać priorytety prowadzące do rozwiązywania zadań obliczeniowych oraz praktycznych realizacji problemów.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza:

Wiedza w zakresie metrologii, metody pomiaru wielkości elektrycznych i nieelektrycznych, metody obliczeniowe i narzędzia informatyczne niezbędne do analizy wyników eksperymentu. Uporządkowana wiedza w zakresie budowy, zastosowania i sterowania układami wykonawczymi automatyki i robotyki. Typowe technologie inżynierskie, zasady oraz techniki konstruowania prostych systemów wykonawczych automatyki i robotyki, zasady doboru układów wykonawczych, jednostek obliczeniowych oraz elementów i urządzeń pomiarowo-kontrolnych. Wiedza z zakresu cyklu życia urządzeń oraz wybranych systemów zabezpieczeń stosowanych w automatyce i robotyce.

Umiejętności:

Czytanie ze zrozumieniem projektową dokumentację techniczną oraz proste schematy technologiczne systemów automatyki i robotyki, posługiwanie się modelami prostych układów elektromechanicznych i wybranych procesów przemysłowych, wykorzystywanie ich do celów analizy i projektowania układów automatyki i robotyki, posługiwanie się właściwie dobranymi metodami i przyrządami pomiarowymi oraz pomiar stosownych sygnałów i wyznaczanie charakterystyk statycznych i dynamicznych elementów automatyki oraz uzyskiwanie informacji o ich zasadniczych własnościach. Umiejętność budowy i uruchomienia oraz przetestowania prostych układów wykonawczych.

Kompetencje społeczne:

Rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego dokształcania się, podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych. Posiada świadomość konieczności profesjonalnego podejścia do zagadnień technicznych i skrupulatnego zapoznania się z podejmowaną problematyką. Rozumie potrzebę i możliwość dalszego przekazywania pozyskanej wiedzy i umiejętności.

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Ocena podsumowująca w zakresie wykładów dotyczy weryfikacji założonych efektów kształcenia, tzn. ocenę wiedzy i umiejętności wykazanych na egzaminie pisemnym o charakterze problemowym. W zakresie ćwiczeń laboratoryjnych, weryfikowanie założonych efektów kształcenia realizowane jest przez ocenianie ciągle, na każdych zajęciach (odpowiedzi ustne, sprawozdania), ponadto poprzez ocenę nabytej wiedzy i umiejętności poprzez jeden lub dwa sprawdziany w semestrze.

Treści programowe

Prezentowanie podstawowych zjawisk w elementach wykonawczych automatyki np. przekaźniki, silniki, siłowniki, elementy pneumatyczne, sterowniki PLC. Badanie podstawowych właściwości napędu prądu stałego. Wyprowadzenie modelu obiektu. Przedstawienie podstawowych właściwości eksploatacyjnych, wyznaczanie charakterystyk mechanicznych i regulacyjnych silnika asynchronicznego. Wyznaczanie właściwości ruchowych silnika krokowego. Omówienie silnika bezszczotkowego. Omówienie zjawisk polowych w urządzeniach elektromagnetycznych. Przedstawienie zasady działania urządzeń pneumatycznych. Przedstawienie materiałów inteligentnych jako alternatywy dla typowych urządzeń elektromagnetycznych.

Zajęcia laboratoryjne prowadzone są w formie siedmiu 3 godzinnych ćwiczeń z przerwą w trakcie, odbywających się w laboratorium, poprzedzonych 3-godzinną sesją instruktażową zawierającą elementy BHP na początku semestru. Ćwiczenia realizowane są przez średnio 4-osobowe zespoły studentów. Program laboratorium obejmuje zagadnienia przedstawione na wykładzie.

Zajęcia laboratoryjne prowadzone są w formie piętnastu 2-godzinnych ćwiczeń, odbywających się w

laboratorium, poprzedzonych 2-godzinną sesją instruktażową na początku semestru. Ćwiczenia realizowane są przez 3-osobowe zespoły studentów. Program laboratorium obejmuje zagadnienia przedstawione na wykładzie.

W trakcie Laboratoriów studenci poznają sposoby łączenia poszczególnych elementów elektrycznych oraz pneumatycznych a także programowania sterowników PLC. Na stanowisku grupa studentów rozwiązuje kolejne (o coraz wyższym poziomie trudności) zadania, analizując kolejne modyfikacje poznają funkcje użytych bloków. W trakcie realizacji ćwiczeń nie nauczane jest rozwiązanie, studenci mogą dojść do rozwiązania na wiele sposobów i każdy jest omawiany indywidualnie.

Badania właściwości siłowników pneumatycznych. Badania podstawowych właściwości elektromagnetycznych, a w szczególności silnika bezszczotkowego, silnika DC, silnika AC, silnika krokowego z magnesami trwałymi, silnika krokowego reluktancyjnego oraz napędu liniowego.

Zagadnienie programowania trajektorii ruchu dla silnika krokowego. Programowania trajektorii ruchu i badania momentu obrotowego silnika BLDC. Badania dokładności pozycjonowania silnika krokowego PM.

Dodatkową treścią wykładów są ciekawe i inspirujące zagadnienia proponowane przez studentów na trakcie semestru, które następnie dyskutowane są w postaci prezentacji na ostatnim wykładzie w semestrze.

Tematyka zajęć

brak

Metody dydaktyczne

Metody dydaktyczne:

1. wykład: wykład multimedialny z przykładami wspomagany wyjaśnieniami na tablicy oraz dyskusją
2. laboratoria: rzeczywiste łączenie elementów automatyki oraz implementacja numeryczna i analiza zadań, dyskusja

Literatura

Podstawowa:

1. Urządzenia i systemy mechatroniczne Część I i II, Praca zbiorowa, REA, Warszawa, 2009
2. Elementy, urządzenia i układy automatyki, Kostro Jerzy, WsiP, Warszawa, 2008
3. Regulatory wielofunkcyjne, Trybus Leszek, WNT, Warszawa, 1991.

Uzupełniająca:

1. Dokumentacje omawianych elementów automatyki.

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	100	4,00
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	60	2,50
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych/ćwiczeń, przygotowanie do kolokwium/egzaminu, wykonanie projektu)	40	1,50