



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Mechatronika I, PG_00047603						
Kierunek studiów	Automatyka, cybernetyka i robotyka						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2019 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu	2021/2022				
Poziom kształcenia	I stopnia - inżynierskie	Grupa zajęć	Grupa zajęć fakultatywnych Grupa zajęć powiązanych z prowadzonymi badaniami naukowymi w dziedzinie nauki związanej z kierunkiem - profil ogólnoakademicki				
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji	na uczelni				
Rok studiów	3	Język wykładowy	polski				
Semestr studiów	5	Liczba punktów ECTS	3.0				
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia	egzamin				
Jednostka prowadząca	Wydział Elektroniki -> Telekomunikacji i Informatyki -> Katedra Systemów Automatyki						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot	dr inż. Piotr Fiertek					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu	dr inż. Piotr Fiertek					
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	30.0	0.0	0.0	0.0	0.0	30
	W tym liczba godzin zajęć na odległość: 0.0						
	Adres zajęć na odległość: Mechatronika - Moodle ID: 6241 https://enauczanie.pg.edu.pl/moodle/course/view.php?id=6241						
Aktywność studenta i liczba godzin pracy	Aktywność studenta	Udział w zajęciach dydaktycznych, objętych planem studiów	Udział w konsultacjach	Praca własna studenta	RAZEM		
	Liczba godzin pracy studenta	30	3.0	42.0	75		
Cel przedmiotu	Wprowadzenie do mechatroniki i nanotechnologii. Wprowadzenie do automatyki przemysłowej.						

Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy	Efekt z przedmiotu	Sposób weryfikacji i oceny efektu
	[K6_W03] zna i rozumie w zaawansowanym stopniu budowę i zasady działania komponentów i systemów związanych z kierunkiem studiów, w tym teorie, metody i złożone zależności między nimi oraz wybrane zagadnienia szczegółowe – właściwe dla programu kształcenia	Student poznał pojęcia związane z mechatroniką – czym jest projektowanie mechatroniczne, podstawowe zasady projektowania mechatronicznego. Student poznał podstawowe systemy pomiarowe i nastawcze wykorzystywane w automatyce i mechatronice. Student zapoznał się z podstawowymi komponentami elektrycznymi wykorzystywanymi w automatyce przemysłowej oraz nauczył się odczytywania dokumentacji elektrycznej. Student poznał trendy technologiczne występujące w mechatronice. Student zapoznał się z zagadnieniem elektromobilności, z pojazdami autonomicznymi i systemami ADAS. Student poznał zagadnienie budowy i sterowania (sterowanie i nawigacja) robotów latających.	[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej
	[K6_W02] zna i rozumie w zaawansowanym stopniu wybrane prawa i zjawiska fizyczne oraz metody i teorie wyjaśniające złożone zależności między nimi, stanowiące podstawową wiedzę ogólną z dziedziny nauk technicznych, związaną z kierunkiem studiów	Student poznał sposoby działania czujników wykorzystywanych w automatyce i mechatronice, w tym różnego rodzaju czujniki wizyjne. Student zapoznał się z podstawami inteligentnej energetyki, konstrukcją i działaniem urządzeń mikroelektrycznych (np. czujniki MEMS),	[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej
Treści przedmiotu	Pojęcia podstawowe, Wprowadzenie do mechatroniki. Kierunki integracji i klasyfikacja systemów mechatronicznych. Projektowanie systemów mechatronicznych. Przegląd czujników wykorzystywanych w automatyce i mechatronice w tym czujniki optyczne (np. systemy wizyjne). Klasyfikacja oraz przegląd typowych nastawników w tym nastawniki elektryczne, elektromechaniczne i elektromagnetyczne jak też hydrauliczne i pneumatyczne. Sterowanie silnikami elektrycznym, przegląd aparatów elektrycznych wykorzystywanych w automatyce przemysłowej, rysunek elektryczny, programowanie sterowników PLC, elektromobilność, pojazdy autonomiczne i systemy ADAS, elementy inteligentnej energetyki, mikroelektronika (MEMS), roboty latające, systemy nawigacji, predyktywne utrzymanie ruchu, przemysł 4.0		
Wymagania wstępne i dodatkowe	brak		
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	Egzamin + obecność (5%)	60.0%	100.0%
Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur	1. Podstawy mechatroniki „ Turowski Janusz, 2008 2. P Marek Gawrysiak, „Mechatronika i projektowanie mechatroniczne”, Białystok 1997 3. „Podstawy mechatroniki” – Podręcznik dla uczniów średnich i zawodowych szkół technicznych Warszawa 2006 4. „Urządzenia i systemy mechatroniczne część 1” Agnieszka Grzybek, red. Stanisław Grzybek Rea, Warszawa 2009	
	Uzupełniająca lista lektur	„Urządzenia i systemy mechatroniczne część 2” Agnieszka Grzybek, red. Stanisław Grzybek, Warszawa 2009	
	Adresy eZasobów		
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<ol style="list-style-type: none"> 1. Podać trzy powody integrowania mikroprocesorów z maszynami. Każdy z powodów należy krótko scharakteryzować i podać przykład. 2. Wymień i scharakteryzuj podstawowe wymagania stawiane czujnikom. Jakie są wymagania stawiane czujnikom w mechatronice? 3. Co to jest „smart sensor” (inteligentny czujnik)? Jaka jest budowa takiego czujnika? 4. Przedstaw strukturę budowy mechatronicznych systemów nastawczych (aktorów). 5. Narysuj schemat elektryczny połączenia silników trójfazowych w układzie rozruchu – gwiazda-trójkąt. Bez schematu układu sterującego – należy jedynie opisać sposób działania układu sterującego. 6. Jaka jest różnica między schematem elektrycznym w postaci pełnej i rozłożonej? Odpowiedź poprzyj odpowiednim rysunkiem. 		

