

# POLITECHNIKA KRAKOWSKA IM. TADEUSZA KOŚCIUSZKI

## KARTA PRZEDMIOTU

obowiązuje studentów rozpoczynających studia w roku akademickim 2012/2013

Wydział Mechaniczny

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka

Profil: Ogólnoakademicki

Forma studiów: stacjonarne

Kod kierunku: A

Stopień studiów: II

Specjalności: Technologie informacyjne w systemach produkcyjnych, Mechatronika, Automatykacja systemów wytwarzania, Sterowanie i monitoring maszyn i urządzeń

### 1 INFORMACJE O PRZEDMIOCIE

NAZWA PRZEDMIOTU	Teoria układów dyskretnych
NAZWA PRZEDMIOTU W JĘZYKU ANGIELSKIM	Theory of Discrete Systems
KOD PRZEDMIOTU	A705
KATEGORIA PRZEDMIOTU	Przedmioty kierunkowe
LICZBA PUNKTÓW ECTS	2.00
SEMESTRY	3

### 2 RODZAJ ZAJĘĆ, LICZBA GODZIN W PLANIE STUDIÓW

SEMESTR	WYKŁAD	ĆWICZENIA	LABORATORIUM	LABORATORIUM KOMPUTERO- WE	PROJEKT	SEMINARIUM
3	15	15	0	0	0	0

### 3 CELE PRZEDMIOTU

**Cel 1** Zapoznanie się z rachunkiem operatorowym  $Z$ , z metodami częstotliwościowymi oraz z metodami badania stabilności układów dyskretnych.

**Cel 2** Opanowanie wybranych metod analizy i syntezy dyskretnych układów sterowania.

## 4 WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

1 Znajomość podstaw automatyki.

## 5 EFEKTY KSZTAŁCENIA

**EK1 Wiedza** Student posiada znajomość rachunku operatorowego  $Z$  oraz metod analizy częstotliwościowej i badania stabilności układów dyskretnych.

**EK2 Wiedza** Student posiada podstawy teoretyczne sterowania układami dyskretnymi.

**EK3 Umiejętności** Student potrafi zbudować model układu dyskretnego.

**EK4 Umiejętności** Student potrafi dobrać parametry regulatora cyfrowego.

**EK5 Umiejętności** Student potrafi zaprojektować filtr cyfrowy.

## 6 TREŚCI PROGRAMOWE

WYKŁAD		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
<b>W1</b>	Określenie układów dyskretnych. Modele dyskretne układów ciągłych. Impulsatory oraz ekstrapolatory zerowego i pierwszego rzędu.	2
<b>W2</b>	Dyskretne przekształcenie Laplacea. Transformacja $Z$ - definicja, podstawowe własności oraz jej zastosowanie do analizy układów dyskretnych. Płaszczyzna $z$ i jej związek z płaszczyzną $s$ .	2
<b>W3</b>	Transmitancja impulsowa układu dyskretnego. Ujemne sprzężenie zwrotne. Sterowanie cyfrowe obiektem o jednym wejściu i jednym wyjściu. Aproksymacja równania różniczkowego.	2
<b>W4</b>	Dobór regulatorów metodą Ragaziniego. Regulatory deadbeat. Dyskretne regulatory PID.	2
<b>W5</b>	Stabilność układów dyskretnych. Analiza linii pierwiastkowych Evansa na płaszczyźnie $z$ . Transformacja biliniowa.	2
<b>W6</b>	Dyskretne przekształcenie Fouriera DFT. Zjawisko aliasingu. Twierdzenie Shannona-Kotelnikowa. Odwrotne przekształcenie Fouriera. Transmitancja częstotliwościowa obiektu dyskretnego.	2
<b>W7</b>	Podstawy projektowania filtrów cyfrowych. Filtry NOI oraz SOI.	1
<b>W8</b>	Analiza układów dyskretnych w przestrzeni stanu Sterowalność i obserwowalność liniowych układów dyskretnych. Regulator stanu.	2

ĆWICZENIA		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
C1	Budowa modeli dyskretnych dla obiektów ciągłych z impulsatorami oraz z ekstrapolatorami zerowego i pierwszego rzędu.	2
C2	Transmitancja $Z$ układów dyskretnych. Transformaty $Z$ podstawowych sygnałów stosowanych w analizie układów dyskretnych.	2
C3	Analiza układów sterowania ze sprzężeniem zwrotnym. Dobór regulatorów deadbeat dla różnych obiektów w otwartych i zamkniętych systemach sterowania.	2
C4	Obliczenia parametrów układu regulacji z regulatorami PID.	2
C5	Badanie stabilności układów. Wykreślanie linii pierwiastkowych Evansa na płaszczyźnie $Z$ i ich analiza.	2
C6	Podstawowe obliczenia dotyczące filtrów cyfrowych.	2
C7	Równania stanu układu dyskretnego. Schematy blokowe. Zapis równań stanu układu dyskretnego na podstawie równań wejścia-wyjścia.	2
C8	Badanie sterowalności i obserwowalności. Obliczenia regulatora LQR.	1

## 7 NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE

N1 Wykłady

N2 Zadania tablicowe

N3 Prezentacje multimedialne

## 8 OBCIĄŻENIE PRACĄ STUDENTA

FORMA AKTYWNOŚCI	ŚREDNIA LICZBA GODZIN NA ZREALIZOWANIE AKTYWNOŚCI
<b>Godziny kontaktowe z nauczycielem akademickim, w tym:</b>	
Godziny wynikające z planu studiów	0
Konsultacje przedmiotowe	2
Egzaminy i zaliczenia w sesji	3
<b>Godziny bez udziału nauczyciela akademickiego wynikające z nakładu pracy studenta, w tym:</b>	
Przygotowanie się do zajęć, w tym studiowanie zalecanej literatury	20
Opracowanie wyników	0
Przygotowanie raportu, projektu, prezentacji, dyskusji	5
<b>SUMARYCZNA LICZBA GODZIN DLA PRZEDMIOTU WYNIKAJĄCA Z CAŁEGO NAKŁADU PRACY STUDENTA</b>	<b>30</b>
SUMARYCZNA LICZBA PUNKTÓW ECTS DLA PRZEDMIOTU	2.00

## 9 SPOSOBY OCENY

### OCENA FORMUJĄCA

F1 Zadanie tablicowe

F2 Kolokwium

F3 Test

### OCENA PODSUMOWUJĄCA

P1 Średnia ważona ocen formujących

### WARUNKI ZALICZENIA PRZEDMIOTU

W1 Obecność na ćwiczeniach i wykładach

### OCENA AKTYWNOŚCI BEZ UDZIAŁU NAUCZYCIELA

B1 Projekt indywidualny

### KRYTERIA OCENY

EFEKT KSZTAŁCENIA 1	
NA OCENĘ 2.0	-

NA OCENĘ 3.0	Student potrafi wyjaśnić podstawowe definicje i twierdzenia dotyczące transformaty Z i dyskretnej transformaty Fouriera oraz zna najważniejsze metody badania stabilności układów dyskretnych.
NA OCENĘ 3.5	-
NA OCENĘ 4.0	-
NA OCENĘ 4.5	-
NA OCENĘ 5.0	-
EFEKT KSZTAŁCENIA 2	
NA OCENĘ 2.0	-
NA OCENĘ 3.0	Student potrafi wyjaśnić działanie regulatora dead beat oraz cyfrowego regulatora PID.
NA OCENĘ 3.5	-
NA OCENĘ 4.0	-
NA OCENĘ 4.5	-
NA OCENĘ 5.0	-
EFEKT KSZTAŁCENIA 3	
NA OCENĘ 2.0	-
NA OCENĘ 3.0	Student potrafi wyznaczyć transmitancję impulsową układu.
NA OCENĘ 3.5	-
NA OCENĘ 4.0	-
NA OCENĘ 4.5	-
NA OCENĘ 5.0	-
EFEKT KSZTAŁCENIA 4	
NA OCENĘ 2.0	-
NA OCENĘ 3.0	Student potrafi dobrać w sposób zadowalający regulator dead beat oraz cyfrowy regulator PID.
NA OCENĘ 3.5	-
NA OCENĘ 4.0	-
NA OCENĘ 4.5	-
NA OCENĘ 5.0	-

EFEKT KSZTAŁCENIA 5	
NA OCENĘ 2.0	-
NA OCENĘ 3.0	Student potrafi zaprojektować w sposób zadowalający filtr IIR drugiego rzędu.
NA OCENĘ 3.5	-
NA OCENĘ 4.0	-
NA OCENĘ 4.5	-
NA OCENĘ 5.0	-

## 10 MACIERZ REALIZACJI PRZEDMIOTU

EFEKT KSZTAŁCENIA	ODNIESIENIE DANEGO EFEKTU DO SZCZEGÓLOWYCH EFEKTÓW ZDEFINIOWANYCH DLA PROGRAMU	CELE PRZEDMIOTU	TREŚCI PROGRAMOWE	NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE	SPOSOBY OCENY
EK1	K2_W01, K2_UP08	Cel 1	C1 C2 C3 C5 C6	N1 N2 N3	F1 F2 P1
EK2	K2_W01, K2_W09	Cel 2	C4 C8	N1 N2	F1 F3 P1
EK3	K2_W01, K2_W09, K2_UP08	Cel 1 Cel 2	C1 C3 C8	N1 N2 N3	F1 F2 P1
EK4	K2_W01, K2_W09, K2_UP08	Cel 2	C4 C8	N1 N2 N3	F1 F2 P1
EK5	K2_W01, K2_UP08	Cel 2	C6 C7	N1 N2 N3	F1 F2 P1

## 11 WYKAZ LITERATURY

### LITERATURA PODSTAWOWA

- [1 ] Takahashi Y., Rabins M.J., Auslander D.M. — *Sterowanie i systemy dynamiczne*, Warszawa, 1976, WNT
- [2 ] Englot A. — *Sterowanie dyskretne*, Kraków, 1999, PK

[3 ] Sawicki J., Piątek K. — *Wstęp do teorii sterowania cyfrowego*, Kraków, 2004, AGH

#### LITERATURA UZUPEŁNIAJĄCA

[1 ] Franklin G.E., Powell J.D. Workman M.L. — *Digital Control of Dynamic Systems*, Boston, 1990, Addison-Wesley

[2 ] Brzózka J. — *Ćwiczenia z automatyki w Matlabie i Simulinku*, Warszawa, 1997, MIKOM

## 12 INFORMACJE O NAUCZYCIELACH AKADEMICKICH

### OSOBA ODPOWIEDZIALNA ZA KARTĘ

dr hab. inż., prof. PK Jan Łuczko (kontakt: jluczko@mech.pk.edu.pl)

### OSOBY PROWADZĄCE PRZEDMIOT

1 dr hab. inż., prof. PK Jan Łuczko (kontakt: jluczko@mech.pk.edu.pl)

2 dr hab. inż. Marek Kozień (kontakt: kozien@mech.pk.edu.pl)

3 dr inż. Tomasz Goik (kontakt: kiog@poczta.onet.pl)

4 dr inż. Michał Prącik (kontakt: pracik@mech.pk.edu.pl)

## 13 ZATWIERDZENIE KARTY PRZEDMIOTU DO REALIZACJI

---

(miejsowość, data)

(odpowiedzialny za przedmiot)

(dziekan)

PRZYJMUJĘ DO REALIZACJI (data i podpisy osób prowadzących przedmiot)

.....  
.....  
.....  
.....