

POLITECHNIKA KRAKOWSKA IM. TADEUSZA KOŚCIUSZKI

KARTA PRZEDMIOTU

obowiązuje studentów rozpoczynających studia w roku akademickim 2021/2022

Wydział Mechaniczny

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka

Profil: Ogólnoakademicki

Forma studiów: stacjonarne

Kod kierunku: A

Stopień studiów: I

Specjalności: Automatykacja systemów wytwarzania

1 INFORMACJE O PRZEDMIOCIE

NAZWA PRZEDMIOTU	Dynamika układów wieloczłonowych
NAZWA PRZEDMIOTU W JĘZYKU ANGIELSKIM	
KOD PRZEDMIOTU	WM AIR oIS B4 21/22
KATEGORIA PRZEDMIOTU	Przedmioty kierunkowe
LICZBA PUNKTÓW ECTS	3.00
SEMESTRY	3

2 RODZAJ ZAJĘĆ, LICZBA GODZIN W PLANIE STUDIÓW

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

3 CELE PRZEDMIOTU

Cel 1 Poznanie modeli elementów i połączeń stosownych w opisie ruchu układów wieloczłonowych.

Cel 2 Nabycie umiejętności modelowania dynamiki układów wieloczłonowych.

4 WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

1 Znajomość podstaw mechaniki ogólnej.

5 EFEKTY KSZTAŁCENIA

EK1 Wiedza Student opisuje modele elementów przestrzennych i połączeń pomiędzy nimi.

EK2 Wiedza Student omawia metody obliczeniowe mające zastosowanie w analizie dynamiki układów wieloczłonowych.

EK3 Umiejętności Student posiada umiejętność budowy modelu układu wieloczłonowego.

EK4 Umiejętności Student posiada umiejętność stosowania specjalistycznego oprogramowania komputerowego do analizy dynamiki układu wieloczłonowego.

6 TREŚCI PROGRAMOWE

LABORATORIUM		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
L1	Modelowanie elementów mechanizmu, połączeń pomiędzy elementami, warunków brzegowych i obciążeń zewnętrznych w programie do analizy dynamiki układów wieloczłonowych.	4
L2	Analiza kinematyki mechanizmu w programie do analizy dynamiki układów wieloczłonowych.	4
L3	Analiza dynamiki mechanizmu w programie do analizy dynamiki układów wieloczłonowych.	7

WYKŁAD		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
W1	Podstawowe pojęcia mechaniki bryły sztywnej i teorii mechanizmów. Stopnie swobody układu. Tensor bezwładności bryły. Równanie ruchu bryły sztywnej. Pary kinematyczne. Równania więzów w mechanice. Klasyfikacja więzów.	3
W2	Analiza kinematyczna mechanizmów we współrzędnych złączonych i współrzędnych absolutnych.	4
W3	Więzy nadmiarowe. Położenia osobliwe mechanizmu.	2
W4	Równania Lagrange'a II rodzaju.	2
W5	Analiza dynamiczna mechanizmów.	4

7 NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE

N1 Wykłady

N2 Ćwiczenia laboratoryjne

8 OBCIĄŻENIE PRACĄ STUDENTA

FORMA AKTYWNOŚCI	ŚREDNIA LICZBA GODZIN NA ZREALIZOWANIE AKTYWNOŚCI
Godziny kontaktowe z nauczycielem akademickim, w tym:	
Godziny wynikające z planu studiów	30
Konsultacje przedmiotowe	5
Egzaminy i zaliczenia w sesji	10
Godziny bez udziału nauczyciela akademickiego wynikające z nakładu pracy studenta, w tym:	
Przygotowanie się do zajęć, w tym studiowanie zalecanej literatury	30
Opracowanie wyników	15
Przygotowanie raportu, projektu, prezentacji, dyskusji	0
SUMARYCZNA LICZBA GODZIN DLA PRZEDMIOTU WYNIKAJĄCA Z CAŁEGO NAKŁADU PRACY STUDENTA	90
SUMARYCZNA LICZBA PUNKTÓW ECTS DLA PRZEDMIOTU	3.00

9 SPOSOBY OCENY

OCENA FORMUJĄCA

F1 Sprawozdanie z ćwiczenia laboratoryjnego

F2 Test

F3 Egzamin pisemny

OCENA PODSUMOWUJĄCA

P1 Średnia ważona ocen formujących

WARUNKI ZALICZENIA PRZEDMIOTU

W1 Obecność na zajęciach zgodnie z Regulaminem studiów na PK.

W2 Pozytywna ocena podsumowująca.

KRYTERIA OCENY

EFEKT KSZTAŁCENIA 1	
NA OCENĘ 3.0	Student wymienia modele elementów przestrzennych.
NA OCENĘ 3.5	Student klasyfikuje modele elementów przestrzennych z błędami.
NA OCENĘ 4.0	Student klasyfikuje modele elementów przestrzennych z błędami oraz modele połączeń z błędami.
NA OCENĘ 4.5	Student klasyfikuje modele elementów przestrzennych bez błędów oraz modele połączeń z małymi błędami.
NA OCENĘ 5.0	Student klasyfikuje modele elementów przestrzennych oraz modele połączeń bez błędów.
EFEKT KSZTAŁCENIA 2	
NA OCENĘ 3.0	Student definiuje kąty Eulera z błędami.
NA OCENĘ 3.5	Student definiuje kąty Eulera, prędkości i przyspieszenia kątownego członu z błędami.
NA OCENĘ 4.0	Student definiuje kąty Eulera, prędkości i przyspieszenia kątownego członu, współrzędnych złączonych i współrzędnych absolutnych z błędami.
NA OCENĘ 4.5	Student definiuje kąty Eulera, prędkości i przyspieszenia kątownego członu, współrzędnych złączonych i współrzędnych absolutnych z małymi błędami.
NA OCENĘ 5.0	Student definiuje kąty Eulera, prędkości i przyspieszenia kątownego członu, współrzędnych złączonych i współrzędnych absolutnych bez błędów.
EFEKT KSZTAŁCENIA 3	
NA OCENĘ 3.0	Student zapisuje równanie ruchu elementu mechanizmu z błędami.
NA OCENĘ 3.5	Student zapisuje równanie ruchu elementu mechanizmu z małymi błędami.
NA OCENĘ 4.0	Student zapisuje równanie ruchu elementu mechanizmu z małymi błędami oraz określa ruchliwość mechanizmu z błędami.
NA OCENĘ 4.5	Student zapisuje równanie ruchu elementu mechanizmu oraz określa ruchliwość mechanizmu z małymi błędami.
NA OCENĘ 5.0	Student zapisuje równanie ruchu elementu mechanizmu oraz określa ruchliwość mechanizmu bez błędów.
EFEKT KSZTAŁCENIA 4	
NA OCENĘ 3.0	Student posiada umiejętność zamodelowania problemu dynamiki prostego układu wieloczłonowego przy zastosowaniu oprogramowania komputerowego.
NA OCENĘ 3.5	Student posiada umiejętność zamodelowania problemu dynamiki prostego układu wieloczłonowego przy zastosowaniu oprogramowania komputerowego oraz dokonania analizy i interpretacji analiz z błędami.

NA OCENĘ 4.0	Student posiada umiejętność zamodelowania problemu dynamiki prostego układu wieloczłonowego przy zastosowaniu oprogramowania komputerowego oraz dokonania analizy i interpretacji analiz z małymi błędami.
NA OCENĘ 4.5	Student posiada umiejętność zamodelowania problemu dynamiki prostego układu wieloczłonowego przy zastosowaniu oprogramowania komputerowego oraz dokonania analizy i interpretacji analiz bez błędów.
NA OCENĘ 5.0	Student posiada umiejętność zamodelowania problemu dynamiki złożonego układu wieloczłonowego przy zastosowaniu oprogramowania komputerowego oraz dokonania analizy i interpretacji analiz bez błędów.

10 MACIERZ REALIZACJI PRZEDMIOTU

EFEKT KSZTAŁCENIA	ODNIESIENIE DANEGO EFEKTU DO SZCZEGÓŁOWYCH EFEKTÓW ZDEFINIOWANYCH DLA PROGRAMU	CELE PRZEDMIOTU	TREŚCI PROGRAMOWE	NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE	SPOSOBY OCENY
EK1		Cel 1	W1 W2 W3	N1 N2	F1 F2 F3 P1
EK2		Cel 1 Cel 2	W1 W2 W3 W4 W5	N1 N2	F1 F2 F3 P1
EK3		Cel 2	L1 L2 L3 W1 W2 W3 W4 W5	N1 N2	F1 F2 F3 P1
EK4		Cel 2	L1 L2 L3 W1 W2 W3 W4 W5	N1 N2	F1 F2 F3 P1

11 WYKAZ LITERATURY

LITERATURA PODSTAWOWA

- [1] Blajer W. — *Metody dynamiki układów wieloczłonowych*, Radom, 1998, Politechnika Radomska
- [2] Frączek J., Wojtyra M. — *Kinematyka układów wieloczłonowych*, Warszawa, 2008, WNT
- [3] Wojtyra M., Frączek J. — *Metoda układów wieloczłonowych w dynamice mechanizmów*, Warszawa, 2007, Oficyna Wydawnicza Politechniki Warszawskiej

LITERATURA UZUPEŁNIAJĄCA

- [1] Schiehlen W. (Ed.) — *Multibody systems handbook*, Berlin, 1990, Springer-Verlag
- [2] Nikravesh P.E. — *Planar multibody dynamics*, Boca Raton, 2018, CRC Press

[3] Moon F.C. — *Applied dynamics with applications to multibody and mechatronic systems*, Weinheim, 2008, Wiley-VCH Verl

12 INFORMACJE O NAUCZYCIELACH AKADEMICKICH

OSOBA ODPOWIEDZIALNA ZA KARTĘ

prof. dr hab. inż. Marek, Stanisław Kozień (kontakt: marek.kozien@pk.edu.pl)

OSOBY PROWADZĄCE PRZEDMIOT

1 dr inż. Elżbieta Augustyn (kontakt: elzbieta.augustyn@pk.edu.pl)

2 mgr inż. Gabriela Chwalik-Pilszyk (kontakt: gabriela.chwalik@pk.edu.pl)

3 dr hab. inż. Marek Stanisław Kozień (kontakt: kozien@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)

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