

POLITECHNIKA KRAKOWSKA IM. TADEUSZA KOŚCIUSZKI

KARTA PRZEDMIOTU

obowiązuje studentów rozpoczynających studia w roku akademickim 2014/2015

Wydział Mechaniczny

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka

Profil: Ogólnoakademicki

Forma studiów: niestacjonarne

Kod kierunku: A

Stopień studiów: II

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

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	9	9	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
W1	Określenie układów dyskretnych. Modele dyskretne układów ciągłych. Impulsatory oraz ekstrapolatory zerowego i pierwszego rzędu.	1
W2	Dyskretne przekształcenie Laplace'a. Transformacja Z - definicja, podstawowe własności oraz jej zastosowanie do analizy układów dyskretnych. Płaszczyzna z i jej związek z płaszczyzną s .	2
W3	Transmitancja impulsowa układu dyskretnego. Ujemne sprzężenie zwrotne. Sterowanie cyfrowe obiektem o jednym wejściu i jednym wyjściu. Aproksymacja równania różniczkowego.	1
W4	Dobór regulatorów metodą Ragaziniego. Regulatory deadbeat. Dyskretne regulatory PID.	1
W5	Stabilność układów dyskretnych. Analiza linii pierwiastkowych Evansa na płaszczyźnie z . Transformacja biliniowa.	1
W6	Dyskretne przekształcenie Fouriera DFT. Zjawisko aliasingu. Twierdzenie Shannona-Kotelnikowa. Odwrotne przekształcenie Fouriera. Transmitancja częstotliwościowa obiektu dyskretnego.	1
W7	Podstawy projektowania filtrów cyfrowych. Filtry NOI oraz SOI.	1
W8	Analiza układów dyskretnych w przestrzeni stanu Sterowalność i obserwowalność liniowych układów dyskretnych. Regulator stanu.	1

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.	1
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.	1
C4	Obliczenia parametrów układu regulacji z regulatorami PID.	1
C5	Badanie stabilności układów. Wykreślanie linii pierwiastkowych Evansa na płaszczyźnie Z i ich analiza.	1
C6	Podstawowe obliczenia dotyczące filtrów cyfrowych.	1
C7	Równania stanu układu dyskretnego. Schematy blokowe. Zapis równań stanu układu dyskretnego na podstawie równań wejścia-wyjścia.	1
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
Godziny kontaktowe z nauczycielem akademickim, w tym:	
Godziny wynikające z planu studiów	0
Konsultacje przedmiotowe	4
Egzaminy i zaliczenia w sesji	3
Godziny bez udziału nauczyciela akademickiego wynikające z nakładu pracy studenta, w tym:	
Przygotowanie się do zajęć, w tym studiowanie zalecanej literatury	30
Opracowanie wyników	0
Przygotowanie raportu, projektu, prezentacji, dyskusji	5
SUMARYCZNA LICZBA GODZIN DLA PRZEDMIOTU WYNIKAJĄCA Z CAŁEGO NAKŁADU PRACY STUDENTA	42
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 SZCZEGÓŁOWYCH 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 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

(miejscowość, data)

(odpowiedzialny za przedmiot)

(dziekan)

PRZYJMUJĘ DO REALIZACJI (data i podpisy osób prowadzących przedmiot)

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