

POLITECHNIKA KRAKOWSKA IM. TADEUSZA KOŚCIUSZKI

KARTA PRZEDMIOTU

obowiązuje studentów rozpoczynających studia w roku akademickim 2015/2016

Wydział Inżynierii Lądowej

Kierunek studiów: Transport

Profil: Ogólnoakademicki

Forma studiów: niestacjonarne

Kod kierunku: TRA

Stopień studiów: I

Specjalności: Zarządzanie w transporcie i logistyka

1 INFORMACJE O PRZEDMIOCIE

NAZWA PRZEDMIOTU	Sterowanie ruchem
NAZWA PRZEDMIOTU W JĘZYKU ANGIELSKIM	
KOD PRZEDMIOTU	WIL TRA oIN C11 15/16
KATEGORIA PRZEDMIOTU	Przedmioty kierunkowe
LICZBA PUNKTÓW ECTS	6.00
SEMESTRY	8 9

2 RODZAJ ZAJĘĆ, LICZBA GODZIN W PLANIE STUDIÓW

SEMESTR	WYKŁAD	ĆWICZENIA AUDYTORYJNE	LABORATORIA	LABORATORIA KOMPUTERO- WE	PROJEKTY	SEMINARIUM
8	15	0	0	15	0	0
9	15	0	0	0	0	0

3 CELE PRZEDMIOTU

Cel 1 Zapoznanie się z problemami stałoczasowego i adaptacyjnego sterowania ruchem drogowym na izolowanym skrzyżowaniu

Cel 2 Zapoznanie się z metodami formułowania i rozwiązywania problemów optymalnego sterowania ruchem

Cel 3 Zapoznanie się z problemami sterowania ruchem na arteriach, podobozarach sieci, w komunikacji zbiorowej i na autostradach

Cel 4 Zapoznanie się z programami symulacyjnymi ruchu drogowego

4 WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

1 matematyka, informatyka, inżynieria ruchu

5 EFEKTY KSZTAŁCENIA

EK1 Wiedza Student zna metody sterowania ruchem drogowym

EK2 Wiedza Student zna metodologię formułowania i rozwiązywania problemów sterowania ruchem

EK3 Umiejętności Student umie zaprojektować system stałoczasowego sterowania sygnalizacją świetlną

EK4 Umiejętności Student umie zbudować model symulacyjny i na jego podstawie ocenić praktyczną użyteczność uzyskanych rozwiązań

EK5 Kompetencje społeczne Student samodzielnie rzetelnie i komunikatywnie formułuje problem sterowania i opisuje uzyskane wyniki przestrzegając zasad etyki

6 TREŚCI PROGRAMOWE

LABORATORIA KOMPUTEROWE		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
K1	Pomiary ruchu na wybranym skrzyżowaniu i obliczenia parametrów niezbędnych do projektu sygnalizacji świetlnej	3
K2	Projektowanie sterowania stałoczasowego dla wybranego skrzyżowania	3
K3	Optymalne sterowanie fazowe i grupowe: sformułowanie problemu, metody rozwiązania, weryfikacja wyników	3
K4	Modelowanie symulacyjne ruchu i sygnalizacji. Ocena efektywności sterowania	3
K5	Adaptacyjne sterowanie ruchem drogowym. Modelowanie i ocena efektywności sterowania	3

WYKŁAD		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
W1	Wprowadzenie do problematyki sterowania ruchem. Wymagania formalne dotyczące projektu sygnalizacji.	2
W2	Pomiary i obliczenia parametrów ruchowych dla celów sterowania	4

WYKŁAD		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
W3	Metody sterowania stałoczasowego. Sformułowanie problemu optymalizacji sterowania i metody jego rozwiązania. Ocena uzyskanych rozwiązań	6
W4	Koordinacja sygnalizacji. Sterowanie ruchem na arterii i podobszarze sieci komunikacyjnej. Sterowanie na drogach szybkiego ruchu.	4
W5	Systemy detekcji dla potrzeb sterowania i zarządzania ruchem.	2
W6	Adaptacyjne systemy sterowania ruchem (PIACON, SCOOT, UTOPIA, MOVA, MOTION)	6
W7	Wyposażenie techniczne systemów sterowania: sterowniki, systemy łączności, detektory	2
W8	Symulacje ruchu drogowego: modelowanie, kalibracja, weryfikacja	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	45
Konsultacje przedmiotowe	0
Egzaminy i zaliczenia w sesji	0
Godziny bez udziału nauczyciela akademickiego wynikające z nakładu pracy studenta, w tym:	
Przygotowanie się do zajęć, w tym studiowanie zalecanej literatury	0
Opracowanie wyników	0
Przygotowanie raportu, projektu, prezentacji, dyskusji	0
SUMARYCZNA LICZBA GODZIN DLA PRZEDMIOTU WYNIKAJĄCA Z CAŁEGO NAKŁADU PRACY STUDENTA	45
SUMARYCZNA LICZBA PUNKTÓW ECTS DLA PRZEDMIOTU	6.00

9 SPOSOBY OCENY

OCENA FORMUJĄCA

F1 Kolokwium

F2 Sprawozdanie z ćwiczenia laboratoryjnego

OCENA PODSUMOWUJĄCA

P1 Średnia ważona ocen formujących

KRYTERIA OCENY

EFEKT KSZTAŁCENIA 1	
NA OCENĘ 3.0	Student potrafi wymienić i krótko opisać metody stałoczasowego sterowania ruchem na izolowanym skrzyżowaniu
NA OCENĘ 4.0	Student potrafi wymienić i krótko opisać metody stałoczasowego i adaptacyjnego sterowania ruchem na izolowanym skrzyżowaniu
NA OCENĘ 5.0	Student potrafi wymienić i krótko opisać metody sterowania ruchem na skrzyżowaniu, arterii i podobszarze sieci komunikacyjnej
EFEKT KSZTAŁCENIA 2	
NA OCENĘ 3.0	Student zna sformułowanie problemu sterowania ruchem
NA OCENĘ 4.0	Student zna sformułowanie problemów fazowego i grupowego sterowania ruchem
NA OCENĘ 5.0	Student zna sformułowanie problemów sterowania ruchem na skrzyżowaniu i na arterii
EFEKT KSZTAŁCENIA 3	
NA OCENĘ 3.0	Student umie wykorzystać metodę kanadyjską do projektowania sygnalizacji świetlnej
NA OCENĘ 4.0	Student umie wykorzystać metodę kanadyjską do projektowania sygnalizacji świetlnej i ocenić efektywność sterowania
NA OCENĘ 5.0	Student umie zaprojektować sterowanie fazowe i grupowe dla wybranego skrzyżowania
EFEKT KSZTAŁCENIA 4	
NA OCENĘ 3.0	Student umie zbudować prosty model z sygnalizacją stałoczasową
NA OCENĘ 4.0	Student umie zbudować prosty model z sygnalizacją stałoczasową i ocenić efektywność sterowania
NA OCENĘ 5.0	Student umie zbudować model skrzyżowania z różnymi typami sygnalizacji i ocenić ich efektywność
EFEKT KSZTAŁCENIA 5	

NA OCENĘ 3.0	Student potrafi przejrzeć i przedstawić specyfikację wybranego skrzyżowania
NA OCENĘ 4.0	Student potrafi przejrzeć i przedstawić specyfikację wybranego skrzyżowania i założenia projektu sygnalizacji
NA OCENĘ 5.0	Student potrafi przejrzeć i przedstawić specyfikację wybranego skrzyżowania i projektowaną sygnalizację wraz z oceną jej efektywności

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	k1 k2 k3 w1 w2 w3 w4	N1 N2	F1 F2
EK2		Cel 2	k3 w3 w4	N1 N2	F1 F2
EK3		Cel 1 Cel 4	k1 k2 k3 k4 w1 w2 w3 w4 w5 w6	N1 N2	F1 F2
EK4		Cel 4	k4 k5 w6 w7 w8	N1 N2	F1 F2
EK5		Cel 1 Cel 4	k3 k4 w1 w3	N1 N2	F1 F2

11 WYKAZ LITERATURY

LITERATURA PODSTAWOWA

- [1] | Adamski A — *ITS Systemy: Sterowanie, Nadzór i Zarządzanie*, Polska, 2003, Monografia AGH 2003
- [2] | Leśko M., Guzik J. — *Sterowanie ruchem drogowym*, Gliwice, 2000, Wydawnictwo PŚI
- [3] | Datka S., Suchorzewski W., Tracz M. — *Inżynieria ruchu*, Warszawa, 1997, WKiŁ

12 INFORMACJE O NAUCZYCIELACH AKADEMICKICH

OSOBA ODPOWIEDZIALNA ZA KARTĘ

dr inż. Krzysztof Florek (kontakt: kflorek@pk.edu.pl)

OSOBY PROWADZĄCE PRZEDMIOT

1 dr inż Krzysztof Florek (kontakt: kflorek@pk.edu.pl)

2 mgr. inż. Grzegorz Hełdak (kontakt: heldak@pk.edu.pl)

13 ZATWIERDZENIE KARTY PRZEDMIOTU DO REALIZACJI

(miejscowość, data)

(odpowiedzialny za przedmiot)

(dziekan)

PRZYJMUJĘ DO REALIZACJI (data i podpisy osób prowadzących przedmiot)

.....
.....