**Nazwa przedmiotu:**

Wspomaganie komputerowe prac inżynierskich II

**Koordynator przedmiotu:**

dr hab. inż.Włodzimierz Choromański, prof. nzw., Wydział Transportu PW, Zakład Teorii Konstrukcji Urządzeń Transportowych

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Transport

**Grupa przedmiotów:**

Specjalnościowe

**Kod przedmiotu:**

TR.SIS609

**Semestr nominalny:**

6 / rok ak. 2012/2013

**Liczba punktów ECTS:**

3

**Liczba godzin pracy studenta związanych z osiągnięciem efektów uczenia się:**

3 pkt. ECTS - 77 godzin, w tym:
1) praca na wykładach: 15 godz.,
2) praca na ćwiczeniach laboratoryjnych: 30 godz.,
3) studiowanie literatury przedmiotu: 13 godz.,
4) samodzielne opracowanie wyników z przeprowadzonych ćwiczeń: 10 godz.,
5) konsultacje: 3 godz.,
6) przygotowanie do kolokwium z wykładu: 6 godz.,

**Liczba punktów ECTS na zajęciach wymagających bezpośredniego udziału nauczycieli akademickich:**

2 pkt. ECTS - 51 godzin,
1. praca na wykładach: 15 godz.,
2. praca na ćwiczeniach laboratoryjnych: 30 godz.,
3. konsultacje: 6 godz.

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

**Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje w ramach zajęć o charakterze praktycznym:**

2 pkt. ECTS - 50 godzin
1. praca na ćwiczeniach laboratoryjnych: 30 godz.,
2. studiowanie literatury przedmiotu: 10 godz.,
3. samodzielne opracowanie wyników z przeprowadzonych ćwiczeń 10 godz.

**Formy zajęć i ich wymiar w semestrze:**

|  |  |
| --- | --- |
| Wykład: | 15h |
| Ćwiczenia: | 0h |
| Laboratorium: | 30h |
| Projekt: | 0h |
| Lekcje komputerowe: | 0h |

**Wymagania wstępne:**

Znajomość zasad oraz umiejętność praktycznego wykorzystania inżynierskiej dokumentacji 2D i 3D. Znajomość podstawowych praw i zasad mechaniki ogólnej oraz umiejętność ich zastosowania w badaniu ruchu prostych obiektów technicznych. Umiejętność modelowania prostych układów regulacji.

**Limit liczby studentów:**

brak

**Cel przedmiotu:**

Zapoznanie studentów z podstawami teoretycznymi zagadnień związanych z wirtualnym prototypowaniem układów mechanicznych i mechatronicznych oraz prowadzeniem analiz kinematycznych i dynamicznych tych układów. Nabycie przez studentów umiejętności wykorzystania profesjonalnego oprogramowania inżynierskiego klasy Multibody Systems (MBS) w modelowaniu i symulacji układów mechanicznych i mechatronicznych.

**Treści kształcenia:**

Treść wykładu:
Wprowadzenie do analiz i obliczeń inżynierskich wspomaganych komputerowo z wykorzystaniem metody układów wieloczłonowych (MBS). Struktura oprogramowania MBS (pre i postprocesor, solver) Wprowadzenie do systemów MBS, podział tych systemów. Zadania proste i odwrotne dynamiki. Identyfikacja parametrów modeli, weryfikacja i walidacja oprogramowania. Benchmark weryfikujący oprogramowanie Położenie i orientacja członów w przestrzeni.
Treść ćwiczeń laboratoryjnych:
Wykorzystanie profesjonalnego oprogramowania inżynierskiego klasy MBS. Modelowanie układów mechanicznych metodą układów wieloczłonowych (MBS), modelowania więzów, oddziaływania pomiędzy członami, wykorzystanie funkcji stanu. Parametryzacja modeli. Prowadzenie analiz kinematycznych i dynamicznych. Wykorzystanie modelu MBS do badań oddziaływania na człowieka, Wykorzystanie modelu MBS do wyznaczenia warunków brzegowych do analiz MES. Przetwarzanie i prezentacja wyników. Ilustracja niektórych tez wykładu.

**Metody oceny:**

Wykład: ocena formująca: 2 pisemne lub ustne sprawdziany /każdy/ 3 pytania dotyczące wybranych zagadnień teoretycznych oraz znajomości metodyki prowadzenia badań symulacyjnych, fakultatywna ocena podsumowująca: pisemny sprawdzian zawierający 6 pytań otwartych;
Ćwiczenia laboratoryjne: ocena formująca: sprawdzenie poprawnego wykonania wirtualnego modelu i ustny sprawdzian z rozumienia otrzymanych wyników symulacji /dla każdego z 10 ćwiczeń/, fakultatywna ocena podsumowująca: wykonanie 1 lub 2 samodzielnych projektów

**Egzamin:**

nie

**Literatura:**

Literatura podstawowa:
1) Wojtyra M., Frączek J.: Metoda układów wieloczłonowych w dynamice mechanizmów. Ćwiczenia z zastosowaniem programu ADAMS. OWPW, 2007,
2) Frączek J., Wojtyra M.: Kinematyka układów wieloczłonowych. Metody obliczeniowe. WNT, 2008,
Literatura uzupełniająca:
1) Nikravesh P.E.: Computer-Aided Analysis of Mechanical Systems. Prentice Hall, 1988,
2) Haug E.J.: Computer-Aided Kinematics and Dynamics of Mechanical Systems. Volume I: Basic Methods, Allyn and Bacon, 1989,
3) Garcia de Jalon J., Bayo E.: Kinematic and Dynamic Simulation of Multibody Systems. Springer-Verlag, 1994.

**Witryna www przedmiotu:**

www.ztkut.wt.pw.edu.pl

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe

### Profil ogólnoakademicki - wiedza

**Efekt W\_01:**

Posiada wiedzę podstawową w zakresie procesu wirtualnego prototypowania układów mechanicznych i mechatronicznych oraz automatycznego generowania równań ruchu

Weryfikacja:

forma pisemna lub ustna; ocena formująca: 2 sprawdziany /każdy/ 3 otwarte pytania , wymagana pełna odpowiedź na 2 lub częściowa na 3 pytania, fakultatywna ocena podsumowująca: pisemny sprawdzian zawierający 6 pytań otwartych, wymagana pełna odpowiedź na 4 lub częściowa na 6 pytań;

**Powiązane efekty kierunkowe:** Tr1A\_W10, Tr1A\_W11, Tr1A\_W12

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W04, T1A\_W07, T1A\_W08, T1A\_W06, T1A\_W07, T1A\_W08

**Efekt W\_02:**

Zna techniki modelowania układów wieloczłonowych (MBS) oraz profesjonalne oprogramowanie inzynierskie

Weryfikacja:

forma pisemna lub ustna; ocena formująca: 2 sprawdziany /każdy/ 3 otwarte pytania , wymagana pełna odpowiedź na 2 lub częściowa na 3 pytania, fakultatywna ocena podsumowująca: pisemny sprawdzian zawierający 6 pytań otwartych, wymagana pełna odpowiedź na 4 lub częściowa na 6 pytań;

**Powiązane efekty kierunkowe:** Tr1A\_W09, Tr1A\_W10

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W04, T1A\_W05, T1A\_W08, T1A\_W04, T1A\_W07, T1A\_W08

**Efekt W\_03:**

Rozumie wyniki otrzymanych analiz zna sposoby prezentacji otrzymanych wyników

Weryfikacja:

forma pisemna lub ustna; ocena formująca: 2 sprawdziany /każdy/ 3 otwarte pytania , wymagana pełna odpowiedź na 2 lub częściowa na 3 pytania, fakultatywna ocena podsumowująca: pisemny sprawdzian zawierający 6 pytań otwartych, wymagana pełna odpowiedź na 4 lub częściowa na 6 pytań;

**Powiązane efekty kierunkowe:** Tr1A\_W08, Tr1A\_W12

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W03, T1A\_W05, T1A\_W07, T1A\_W08

### Profil ogólnoakademicki - umiejętności

**Efekt U\_01:**

Potrafi porozumiewać się z wykorzystaniem technik MBS w środowisku modelowania układów mechanicznych

Weryfikacja:

ocenie podlega wykonanie wirtualnego modelu i prezentacja otrzymanych wyników symulacji oraz ich rozumienie /wymagane jest otrzymanie 6 pkt z możliwych do uzyskania 10/

**Powiązane efekty kierunkowe:** Tr1A\_U02

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U02

**Efekt U\_02:**

Potrafi planować i przeprowadzać symulacje komputerowe z wykorzystaniem technik MBS, interpretować uzyskane wyniki i wyciągać wnioski

Weryfikacja:

ocenie podlega wykonanie wirtualnego modelu i prezentacja otrzymanych wyników symulacji oraz ich rozumienie /wymagane jest otrzymanie 6 pkt z możliwych do uzyskania 10/

**Powiązane efekty kierunkowe:** Tr1A\_U09, Tr1A\_U10

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U07, T1A\_U08, T1A\_U11, T1A\_U07, T1A\_U09

### Profil ogólnoakademicki - kompetencje społeczne

**Efekt K\_01:**

Potrafi odpowiednio określić priorytety dla realizacji przedstawionych zadań

Weryfikacja:

ocenie podlega wykonanie wirtualnego modelu i prezentacja otrzymanych wyników symulacji oraz ich rozumienie /wymagane jest otrzymanie 6 pkt z możliwych do uzyskania 10/

**Powiązane efekty kierunkowe:** Tr1A\_K04

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_K04