**Nazwa przedmiotu:**

Mechanika

**Koordynator przedmiotu:**

Prof. dr inż. hab. Wiktor Gambin

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Automatyka i Robotyka

**Grupa przedmiotów:**

Obowiązkowe

**Kod przedmiotu:**

MEO

**Semestr nominalny:**

2 / rok ak. 2013/2014

**Liczba punktów ECTS:**

5

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

90 godzin, 35 godzin przygotowanie do egzaminu i udział w tym egzaminie, 15 godzin przygotowania literaturowego, 40 godzin przygotowania do ćwiczeń audytoryjnych

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

2, 25 godzin wykładu, 25 godzin ćwiczeń audytoryjnych, 5 godzin na zdawanie egzaminu

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

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

2

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

|  |  |
| --- | --- |
| Wykład:  | 375h |
| Ćwiczenia:  | 375h |
| Laboratorium:  | 0h |
| Projekt:  | 0h |
| Lekcje komputerowe:  | 0h |

**Wymagania wstępne:**

Matematyka I

**Limit liczby studentów:**

30 studentów na grupę dziekańską

**Cel przedmiotu:**

Podstawowa wiedza w zakresie statyki, kinematyki, dynamiki oraz samodzielne rozwiązywanie zadań z tego zakresu.

**Treści kształcenia:**

W: Metody analityczne wyznaczania toru, prędkości i przyspieszenia punktu. Ruch ciała sztywnego. Ruch obrotowy wokół stałej osi. Ruch płaski bryły. Ruch złożony bryły. Ruch kulisty bryły. Zasady statyki. Równowaga zbieżnego układu sił. Równowaga płaskiego i przestrzennego układu sił. Tarcie i prawa tarcia. Zasady dynamiki. Wahadło matematyczne. Prawo ciążenia powszechnego. Pole sił i praca w polu sił. Pole zachowawcze. Energia kinetyczna punktu materialnego. Dynamika ruchu względnego. Geometria mas. Teoria i obliczanie momentów bezwładności. Zasada zachowania pędu. Zasada d’Alamberta. Ruch postępowy i ruch obrotowy ciała sztywnego. Twierdzenie Koeniga. Twierdzenia o energii kinetycznej układu punktów materialnych i ciała sztywnego. Ruch kulisty i ruch ogólny ciała sztywnego Małe drgania swobodne. Drgania harmoniczne tłumione. Równania Lagrange'a II rodzaju. Ćw: Analiza, przykłady i rozwiązywanie zadań w podanym wyżej zakresie.

**Metody oceny:**

Kolokwia zaliczające ćwiczenia audytoryjne i egzamin końcowy

**Egzamin:**

tak

**Literatura:**

1. Leyko J. „Mechanika ogólna” t. 1, 2, PWN Warszawa, 2002 2. Osiński Z. „Mechanika ogólna”, PWN Warszawa, 1987 3. Misiak J. „Mechanika ogólna” t. 1, 2, WNT Warszawa, 2001 4. Misiak J. „Zadania z mechaniki ogólnej” t. 1, 2, 3, WNT Warszawa, 1999 5. Nizioł J. „Metodyka rozwiązywania zadań z mechaniki”, WNT Warszawa, 2001

**Witryna www przedmiotu:**

brak

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe

### Profil ogólnoakademicki - wiedza

**Efekt W1:**

Posiada uporządkowaną wiedzę w zakresie mechaniki oniezbędną do rozumienia działania oraz projektowania struktur mechanicznych i urządzeń

Weryfikacja:

Kolokwia zaliczające ćwiczenia audytoryjne i egzamin końcowy

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_W03

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W02

### Profil ogólnoakademicki - umiejętności

**Efekt U1:**

Potrafi przygotować w języku polskim dokumentację zadania inżynierskiego i opis jego wyników oraz opracowywać schematy blokowe urządzeń systemów i wytyczne do dokumentacji technicznej podzespołów.

Weryfikacja:

Egzamin

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_U02

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U02, T1A\_U07

### Profil ogólnoakademicki - kompetencje społeczne

**Efekt K1:**

Zna i rozumie pozatechniczne aspekty działalności inżynierskiej w obszarze automatyki i robotyki, w tym jej wpływ na środowisko naturalne i rynek pracy. Docenia rolę pracy zespołowej w procesie tworzenia konstrukcji inżynierskich.

Weryfikacja:

Egzamin

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_K02

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_K02