**Nazwa przedmiotu:**

Zaawansowane algorytmy regulacji

**Koordynator przedmiotu:**

prof. dr hab. inż. Jerzy Kurek

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia II stopnia

**Program:**

Automatyka i Robotyka

**Grupa przedmiotów:**

Obowiązkowe

**Kod przedmiotu:**

ZUR1

**Semestr nominalny:**

1 / rok ak. 2015/2016

**Liczba punktów ECTS:**

4

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

1) Liczba godzin bezpośrednich: 47 godz., w tym:
wykład 30 godz.
projekt 15 godz.
konsultacje – 2 godz.
2) Praca własna studenta – 50 godz., w tym:
korzystanie z literatury 10 godz.
przygotowanie do zaliczenia 10 godz.
projekt 15 godz.
opracowanie wyników badań 15 godz.
Razem: 97 godz = 4 ECTS

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

2 punkty ECTS - liczba godzin bezpośrednich: 47 godz., w tym:
wykład 30 godz.
projekt 15 godz.
konsultacje – 2 godz.

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

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

1,5 punkt ECTS - liczba godzin praktycznych: 40 godz., w tym:
projekt 15 godz.
opracowanie wyników badań 15 godz.
korzystanie z lit. do przygotowania projektu 10 godz.

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

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

**Wymagania wstępne:**

Matematyka, Podstawy Automatyki, Sterowanie Procesów Ciągłych

**Limit liczby studentów:**

90

**Cel przedmiotu:**

Umiejętność projektowania i strojenia nowoczesnych komputerowych algorytmów regulacji procesów ciągłych

**Treści kształcenia:**

Cyfrowy regulator PID. Samostrojący się regulator PID. Układ regulacji z predyktorem Smith’a. Regulator dead-beat. Układ regulacji z zadanym modelem. Regulator z macierzą dynamiki układu. Regulator predykcyjny. Ograniczenie sygnału wyjściowego regulatora.

**Metody oceny:**

Ocena z wykonanych projektów + zaliczenie wykładu

**Egzamin:**

nie

**Literatura:**

1. Niederliński A., Systemy komputerowe automatyki przemysłowej, t. 2. WNT, Warszawa 1989.
2. Tatjewski P., Sterowanie zaawansowane obiektów przemysłowych, Struktury i algorytmy, Akademicka Oficyna Wydawnicza Exit, 2002.

**Witryna www przedmiotu:**

.

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe

### Profil ogólnoakademicki - wiedza

**Efekt ZUR\_IInst\_W01:**

Zna metody projektowania nowoczesnych układów regulacji

Weryfikacja:

Ocena z wykonanych projektów + zaliczenie wykładu

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_W07, K\_W12

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_W04, T2A\_W05

**Efekt ZAR\_ IIst\_W02:**

Zna metody analizy stabilności nowoczesnych układów regulacji

Weryfikacja:

Ocena z wykonanych projektów + zaliczenie wykładu

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_W07, K\_W12

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_W04, T2A\_W05

### Profil ogólnoakademicki - umiejętności

**Efekt ZUR\_ IIst\_U01:**

Projektowanie nowoczesnych komputerowych układów regulacji

Weryfikacja:

Ocena z realizowanych projektów

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_U01, K\_U03, K\_U12

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_U01, T2A\_U06, T2A\_U03, T2A\_U09

**Efekt ZUR\_ IIst\_U02:**

Umiejętność przedstawienia opisu wykonanych zadań inżynierskich

Weryfikacja:

Ocena z realizowanych projektów

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_U01, K\_U03, K\_U12

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_U01, T2A\_U06, T2A\_U03, T2A\_U09

**Efekt ZUR\_IIst\_K01:**

Umiejętność korzystania z literatury zawodowej

Weryfikacja:

Ocena z realizowanych projektów

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_U01, K\_U03, K\_U12

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_U01, T2A\_U06, T2A\_U03, T2A\_U09

### Profil ogólnoakademicki - kompetencje społeczne

**Efekt ZUR\_IIst\_K01:**

Umiejętność rozwiązywania nowych, nieznanych problemów zawodowych

Weryfikacja:

Ocena z realizowanych projektów

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_K01, K\_K03, K\_K05

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_K01, T2A\_K06, T2A\_K04