**Nazwa przedmiotu:**

Maszyny robocze

**Koordynator przedmiotu:**

Maciejewski Jan, dr hab. inż.

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Mechatronika

**Grupa przedmiotów:**

Obowiązkowe

**Kod przedmiotu:**

306

**Semestr nominalny:**

5 / rok ak. 2015/2016

**Liczba punktów ECTS:**

3

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

brak

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

brak

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

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

brak

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

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

**Wymagania wstępne:**

Znajomość mechaniki oraz postaw projektowania maszyn.

**Limit liczby studentów:**

zgodnie z zarządzeniem Rektora

**Cel przedmiotu:**

"W: Poznanie rodzajów maszyn roboczych, ich budowy i zasady działania.
U: Umiejętność przedstawienia schematów funkcjonalnych maszyn roboczych.
KS: Znajomość tendencji rozwojowych maszyn roboczych i świadomość konieczności uczenia się przez całe życie"

**Treści kształcenia:**

Wykład: "1. Podział maszyn roboczych: dźwignice, maszyny budowlane, maszyny drogowe, maszyny do przeróbki skał.
2. Podział dźwignic: suwnice, żurawie, układnice magazynowe, podnośniki.
3. Budowa mechanizmu podnoszenia (wciągarki). Podstawowe zespoły mechanizmu: układ linowy, reduktor, hamulec, bęben linowy, zblocza linowe i inne urządzenia chwytające.
4. Rodzaje suwnic: natorowe, podwieszone, bramowe. Budowa i zasda działania. Mechanizmy napędowe i konstrukcje nośne suwnic. Suwnice kontenerowe: budowa chwytni kontenerowej, mechanizm podnoszenia chwytni kontenerowej.
5. Żurawie stacjonarne: przeznaczenie, budowa, zasada działania, mechanizmy napędowe, konstrukcja nośna.
Stateczność żurawia i charakterystyka udźwigu.
6. Żurawie samojezdne: wolnobieżne i szybkobieżne. Przeznaczenie, budowa i zasada działania. Mechanizmy napędowe i konstrukcja nośna. Charakterystyka udźwigu. Żurawie z wysięgnikiem teleskopowym: budowa i zasada działania wysięgnika, mechanizm teleskopowania, rozwój konstrukcji nośnej wysięgnika.
7. Żurawie przewoźne i przeładunkowe: przeznaczenie, budowa, charakterystyka udźwigu.
8. Urządzenia zabezpieczające w dźwignicach: budowa i zasada działania ogranicznika udźwigu.
9. Maszyny do robót ziemnych i ich oddziaływanie na ośrodki gruntowe i skały. Historia maszyn do prac ziemnych.
10. Plac budowy – przykładowe technologie wykonywania prac. Postawy urabiania gruntów i poruszania się maszyn.
11. Własności fizyczne i mechaniczne ośrodków gruntowych i skał. Badania własności ośrodków gruntowych i skał.
Modelowanie ośrodków gruntowych i skał - model Coulomba i zmodyfikowany warunek Coulomba.
12. Analiza wybranych procesów urabiania gruntów i skał. Metody przybliżone obliczania oporów urabiania.
Mechanika układu pojazd-teren.
13. Przegląd podstawowy maszyn roboczych i omówienie ich konstrukcji (koparka, ładowarka, spycharka, równiarka,
zgarniarka, maszyny do zagęszczania ośrodków gruntowych).
14. Urabianie skał. Przegląd maszyn i metod urabiania skał. Maszyny do produkcji kruszyw."
Laboratorium: "1. Badanie stateczności żurawia wieżowego.
2. Badania odbiorcze suwnicy.
3. Współpraca układu gąsienicowego z podłożem
4. Kruszenie skał.
5. Automatyzacja pracy maszyn roboczych na przykładzie koparki podsiębiernej
6. Określanie własności materiałów sypkich"

**Metody oceny:**

W: 2 kolokwia, Lab: sprawozdanie

**Egzamin:**

nie

**Literatura:**

brak

**Witryna www przedmiotu:**

brak

**Uwagi:**

brak

## Efekty przedmiotowe