**Nazwa przedmiotu:**

Wspomaganie komputerowe prac inżynierskich II

**Koordynator przedmiotu:**

dr inż. Jerzy Kowara, ad., Wydział Transportu PW, Zakład Systemów Informatycznych i Mechatronicznych w Transporcie

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Transport

**Grupa przedmiotów:**

Specjalnościowe

**Kod przedmiotu:**

TR.SIS609

**Semestr nominalny:**

6 / rok ak. 2018/2019

**Liczba punktów ECTS:**

4

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

109 godzin, w tym: praca na wykładach 15 godz., praca na ćwiczeniach laboratoryjnych 30 godz., studiowanie literatury przedmiotu: 11 godz., samodzielne opracowanie wyników z przeprowadzonych ćwiczeń 10 godz., konsultacje 3 godz., przygotowanie się do kolokwium 10 godz., indywidualna praca z programem: 30 godz.

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

2,0 pkt. ECTS (48 godz., w tym: praca na wykładach: 15 godz., praca na ćwiczeniach laboratoryjnych: 30 godz., konsultacje 3 godz.)

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

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

3,0 pkt. ECTS (80 godzin, w tym: praca na ćwiczeniach laboratoryjnych: 30 godz., konsultacje w zakresie zajęć laboratoryjnych 2 godz., samodzielne opracowanie wyników z przeprowadzonych ćwiczeń 10 godz., indywidualna praca z programem: 30 godz., studiowanie literatury przedmiotu w zakresie praktycznym: 8 godz.)

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

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

**Wymagania wstępne:**

Umiejętność korzystania z modeli przestrzennych 3D części maszyn i urządzeń oraz umiejętność posługiwania się dokumentacją 2D. 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 modeli. 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: Forma weryfikacji efektów pisemna lub ustna; ocena formująca: średnia arytmetyczna z dwóch sprawdzianów /każdy 3 otwarte pytania, na ocenę dostateczną wymagana jest pełna odpowiedź na 2 lub częściowa na 3 pytania/, fakultatywna ocena podsumowująca dla studentów, którzy uzyskali ocenę formującą poniżej dostatecznej: pisemny sprawdzian zawierający 6 pytań otwartych, na ocenę dostateczną wymagana jest pełna odpowiedź na 4 lub częściowa na 6 pytań;
Ćwiczenia laboratoryjne: Ocenie podlega realizacja 10 ćwiczeń, w ramach których wymagane jest wykonanie wirtualnych modeli, przeprowadzenie analiz oraz prezentacja i wyjaśnienie otrzymanych wyników symulacji; na ocenę dostateczną wymagane jest zdobycie 6 z 10 (lub 12 z 20) możliwych punktów z każdego z ocenianych ćwiczeń; ocena z ćwiczeń laboratoryjnych uwzględniać może dodatkowo aktywność na zajęciach.

Ocena końcowa jest średnią ważoną oceny z ćwiczeń laboratoryjnych z wagą 0,6 i oceny z wykładu z wagą 0,4.

**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:**

http://www.simt.wt.pw.edu.pl/wkpi2,51.html

**Uwagi:**

O ile nie powoduje to zmian w zakresie powiązań danego modułu zajęć z kierunkowymi efektami kształcenia w treściach kształcenia mogą być wprowadzane na bieżąco zmiany związane z uwzględnieniem najnowszych osiągnięć naukowych.

## Efekty przedmiotowe

### Profil ogólnoakademicki - wiedza

**Efekt W01:**

Posiada podstawową wiedzę w zakresie wirtualnego prototypowania układów mechanicznych i mechatronicznych oraz stosowanych współcześnie w tym zakresie metod i technik.

Weryfikacja:

Forma weryfikacji efektów pisemna lub ustna; ocena formująca: 2 sprawdziany /każdy/ 3 otwarte pytania , na ocenę dostateczną wymagana jest pełna odpowiedź na 2 lub częściowa na 3 pytania, fakultatywna ocena podsumowująca: pisemny sprawdzian zawierający 6 pytań otwartych, na ocenę dostateczną wymagana jest 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, InzA\_W02, InzA\_W03, InzA\_W05, T1A\_W06, InzA\_W01, T1A\_W07, T1A\_W08, InzA\_W02, InzA\_W03

**Efekt W02:**

Zna profesjonalne oprogramowanie inżynierskie stosowane do wirtualnego prototypowania układów mechanicznych i mechatronicznych w zakresie symulacji i analizy kinematyki i dynamiki układów wieloczłonowych (MBS).

Weryfikacja:

Forma weryfikacji efektów pisemna lub ustna; ocena formująca: 2 sprawdziany /każdy/ 3 otwarte pytania , na ocenę dostateczną wymagana jest pełna odpowiedź na 2 lub częściowa na 3 pytania, fakultatywna ocena podsumowująca: pisemny sprawdzian zawierający 6 pytań otwartych, na ocenę dostateczną wymagana jest 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, InzA\_W03, InzA\_W05, T1A\_W04, T1A\_W07, T1A\_W08, InzA\_W02, InzA\_W03, InzA\_W05

**Efekt W03:**

Rozumie sens modelowania i analizy kinematyki i dynamiki układów oraz zna sposoby prezentacji otrzymanych wyników.

Weryfikacja:

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

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

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_W03, T1A\_W05, InzA\_W05, T1A\_W07, T1A\_W08, InzA\_W02, InzA\_W03

### Profil ogólnoakademicki - umiejętności

**Efekt U01:**

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

Weryfikacja:

Ocenie podlega 10 ćwiczeń w ramach których wymagane jest wykonanie wirtualnych modeli, przeprowadzenie analiz oraz prezentacja i wyjaśnienie otrzymanych wyników symulacji /na ocenę dostateczną wymagane jest zdobycie 6 z 10 (lub 12 z 20) możliwych punktów z każdego z ocenianych ćwiczeń/

**Powiązane efekty kierunkowe:** Tr1A\_U02

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U02

**Efekt U02:**

Potrafi zaplanować i przeprowadzić analizę kinematyczną i dynamiczną prostych mechanizmów wykorzystując współczesne narzędzia. Potrafi prezentować i interpretować uzyskane wyniki analiz.

Weryfikacja:

Ocenie podlega 10 ćwiczeń w ramach których wymagane jest wykonanie wirtualnych modeli, przeprowadzenie analiz oraz prezentacja i wyjaśnienie otrzymanych wyników symulacji /na ocenę dostateczną wymagane jest zdobycie 6 z 10 (lub 12 z 20) możliwych punktów z każdego z ocenianych ćwiczeń/

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

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_U07, T1A\_U08, T1A\_U11, InzA\_U01, T1A\_U07, T1A\_U09, InzA\_U02

### Profil ogólnoakademicki - kompetencje społeczne

**Efekt K01:**

Potrafi odpowiednio określić priorytety dla realizacji przedstawionych zadań oraz pracując w zespole – rozwiązać zadanie inżynierskie z dziedziny modelowania układów wieloczłonowych.

Weryfikacja:

Ocenie podlega 10 ćwiczeń w ramach których wymagane jest wykonanie wirtualnych modeli, przeprowadzenie analiz oraz prezentacja i wyjaśnienie otrzymanych wyników symulacji /na ocenę dostateczną wymagane jest zdobycie 6 z 10 (lub 12 z 20) możliwych punktów z każdego z ocenianych ćwiczeń/

**Powiązane efekty kierunkowe:** Tr1A\_K04

**Powiązane efekty obszarowe:** T1A\_K04