

KARTA MODUŁU / KARTA PRZEDMIOTU

Kod modułu	
Nazwa modułu	Komputerowa Symulacja Układów Dynamicznych + MATLAB
Nazwa modułu w języku angielskim	Computer Simulation of Dynamic Systems + MATLAB
Obowiązuje od roku akademickiego	2012/2013

A. USYTUOWANIE MODUŁU W SYSTEMIE STUDIÓW

Kierunek studiów	Elektrotechnika
Poziom kształcenia	II stopień
Profil studiów	Ogólno akademicki
Forma i tryb prowadzenia studiów	Niestacjonarne
Specjalność	Elektronika Przemysłowa i Energoelektronika - Przedmiot kierunkowy
Jednostka prowadząca moduł	Katedra Urządzeń i Systemów Automatyki
Koordynator modułu	dr hab. inż. Wciślik Mirosław prof. PŚk
Zatwierdził:	

B. OGÓLNA CHARAKTERYSTYKA PRZEDMIOTU

Przynależność do grupy/bloku przedmiotów	Przedmiot kierunkowy
Status modułu	Obieralny
Język prowadzenia zajęć	Polski
Usytuowanie modułu w planie studiów - semestr	III
Usytuowanie realizacji przedmiotu w roku akademickim	semestr zimowy
Wymagania wstępne	Programowanie komputerów; Podstawy Elektrotechniki ; Podstawy Elektroniki; Komputerowa Symulacja Układów Dynamicznych + MATLAB1
Egzamin	nie
Liczba punktów ECTS	4

Forma prowadzenia zajęć	wykład	ćwiczenia	laboratorium	projekt	inne
w semestrze	9		9	18	

C. EFEKTY KSZTAŁCENIA I METODY SPRAWDZANIA EFEKTÓW KSZTAŁCENIA

Cel modułu	Celem modułu jest zapoznanie studentów z zasadami tworzenia złożonych modeli układów dynamicznych spotykanych w energetyce, automatyce i energoelektronice, realizacją ich w systemie MATLAB-Simulink i prowadzenie badań symulacyjnych tych modeli. (3-4 linijki)
-------------------	---

Symbol efektu	Efekty kształcenia	Forma prowadzenia zajęć (w/ć/l/p/inne)	odniesienie do efektów kierunkowych	odniesienie do efektów obszarowych
W_01	Ma wiedzę na temat modeli złożonych układów występujących w układach energoelektronicznych i mechatronicznych.	w	K_W02 K_W03 K_W04 K_W12	T2A_W04
W_02	Ma wiedzę dotyczącą metod prowadzenia obliczeń i symulacji złożonych układów energoelektronicznych w systemie Matlab/Simulink.	w	K_W02 K_W03 K_W04 K_W12	T2A_W04
W_03	Ma podstawową wiedzę w zakresie przemysłowych zastosowań biblioteki modeli mechatronicznych systemu MATLAB-Simulink.	w	K_W02 K_W03 K_W04 K_W12	T2A_W04
U_01	Potrafi przeanalizować pracę układów mechatronicznych, wyznaczyć przebiegi czasowe w układach, dokonać stosownych obliczeń charakterystyk układów	p/l	K_U09	T2A_U09
U_02	Potrafi posłużyć się metodami symulacyjnymi w analizie pracy i projektowaniu układów mechatronicznych	p/l	K_U09	T2A_U09
U_03	Potrafi ocenić przydatność proponowanych rozwiązań pod kątem wymagań eksploatacyjnych	p/l	K_U15	T2A_U13
.....				
K_01	Potrafi pracować w zespole wykorzystując wiedzę i praktykę.	p/l	K_K02	T2A-K03
K_02	Ma świadomość powiązań wiedzy i praktyki wpływu rozwiązań przemysłowych układów napędowych na jakość sterowania napędami, konieczność zastosowań układów regulujących i korygujących.	p/l	K_K01	T2A-K02
.....				

Treści kształcenia:

1. Treści kształcenia w zakresie wykładu

Nr wykładu	Treści kształcenia	Odniesienie do efektów kształcenia dla modułu
1	Wprowadzenie do modelowania i symulacji złożonych układów dynamicznych. Dekompozycja układu, modele elementów elektromagnetycznych, ich zapis matematyczny. Podstawowe biblioteki modelowania układów energoelektronicznych. organizacja eksperymentu symulacyjnego w Simulinku	W_01 W_02 U_01 U_02 K_02
2	Modelowanie elementów zasilania w układach napędowych, modele kluczy tranzystorowych, tyrystorowych, Modelowanie silnika reluktancyjnego, parametry i ich identyfikacja, model układu zasilania, badanie charakterystyk	W_01 U_02
3	Modelowanie silnika prądu stałego, układ serwomechanizmu, charakterystyki stabilizacji i nadążania, korektory i regulatory	W_02 U_01, K_02
4	Modelowanie silnika synchronicznego, macierze indukcyjności stojana. Modelowanie wirnika silnika synchronicznego. Układ sterowania silnikiem synchronicznym	W_01 U_01 U_03
5	Modelowanie silnika indukcyjnego, Macierze indukcyjności stojana. Modelowanie wirnika silnika indukcyjnego. Przejście z układu trójfazowego do układu d-q.	W_01 W_02 W_03 U_01

2. Treści kształcenia w zakresie ćwiczeń

Nr zajęć ćwic.	Treści kształcenia	Odniesienie do efektów kształcenia dla modułu

3. Treści kształcenia w zakresie zadań laboratoryjnych

Nr zajęć lab.	Treści kształcenia	Odniesienie do efektów kształcenia dla modułu
1.	Podstawy systemu Matlab-Simulink, obsługa środowiska. Modelowanie obwodów energoelektronicznych wprowadzenie do biblioteki SimPowerSystem.	W_01, W_02,U_02 K_01
2.	Modelowanie transformatora z różnymi typami obciążenia, Modelowanie przetwornic DC-DC ,	W_02, U_02 K_01
3.	Symulacja układów regulacji, Dobór parametrów korektora, regulatora na podstawie wskaźnika jakości	W_01,U_01 K_01

4. Charakterystyka zadań w ramach innych typów zajęć dydaktycznych – zadania projektowe

W ramach zadań projektowych student wykonuje:

- Modelowanie układów zasilania z wykorzystaniem biblioteki SimPowerSystem.

- Modelowanie transformatora z różnymi typami obciążenia, Modelowanie przetwornic DC-DC, modelowanie układów zasilania w energoelektronice
- Modelowanie silnika reluktancyjnego, układ regulacji prędkości
- Modelowanie silnika prądu stałego , serwomechanizmy, zadanie stabilizacji i nadążania, regulatory korektory
- Modelowanie silnika synchronicznego, układ sterowania prędkością układu napędowego z silnikiem synchronicznym
- Modelowanie silnika indukcyjnego, układ sterowania prędkością i położeniem układu napędowego z silnikiem indukcyjnym

Metody sprawdzania efektów kształcenia

Symbol efektu	Metody sprawdzania efektów kształcenia (sposób sprawdzenia, w tym dla umiejętności – odwołanie do konkretnych zadań projektowych, laboratoryjnych, itp.)
W_01	Kolokwium zaliczające wykład
W_02	Kolokwium zaliczające wykład
W_02	Kolokwium zaliczające wykład
U_01	Kolokwium zaliczające ćwiczenia
U_02	Kolokwium zaliczające ćwiczenia
U_03	Kolokwium zaliczające ćwiczenia
K_01,K_02	Zadania projektowe, dyskusja wyników zadań i sprawozdań laboratoryjnych

D. NAKŁAD PRACY STUDENTA

Bilans punktów ECTS		
	Rodzaj aktywności	obciążenie studenta
1	Udział w wykładach	9
2	Udział w ćwiczeniach	
3	Udział w laboratoriach	9
4	Udział w konsultacjach (2-3 razy w semestrze)	2
5	Udział w zajęciach projektowych	18
6	Konsultacje projektowe	
7	Udział w egzaminie	
8		
9	Liczba godzin realizowanych przy bezpośrednim udziale nauczyciela akademickiego	38 (suma)
10	Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje na zajęciach wymagających bezpośredniego udziału nauczyciela akademickiego (1 punkt ECTS=25-30 godzin obciążenia studenta)	1,52
11	Samodzielne studiowanie tematyki wykładów	8
12	Samodzielne przygotowanie się do ćwiczeń	
13	Samodzielne przygotowanie się do kolokwium	8
14	Samodzielne przygotowanie się do laboratoriów	8
15	Wykonanie sprawozdań	8
15	Przygotowanie do kolokwium końcowego z laboratorium	5
17	Wykonanie projektu lub dokumentacji	25
18	Przygotowanie do egzaminu	
19		
20	Liczba godzin samodzielnej pracy studenta	62 (suma)
21	Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje w ramach samodzielnej pracy (1 punkt ECTS=25-30 godzin obciążenia studenta)	2,48
22	Sumaryczne obciążenie pracą studenta	100
23	Punkty ECTS za moduł 1 punkt ECTS=25-30 godzin obciążenia studenta	4
24	Nakład pracy związany z zajęciami o charakterze praktycznym Suma godzin związanych z zajęciami praktycznymi	27
25	Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje w ramach zajęć o charakterze praktycznym 1 punkt ECTS=25-30 godzin obciążenia studenta	1,08

E. LITERATURA

Wykaz literatury	1. Wciślik M.: <i>Wprowadzenie do systemu Matlab</i>, Wyd. P.Śk. Kielce 2003 2. Jastriebow A., Wciślik M.: <i>Wstęp do metod numerycznych</i>, Wyd. P.Śk. Skrypt nr 361, Kielce, 2000 3. Kaczorek T. i inni : <i>Podstawy teorii sterowania</i>, WNT, Warszawa 2005 4. Szacka K.: <i>Teoria układów dynamicznych</i>, Oficyna Wyd. Pol.Warszawskiej, 1995 5. Osowski S.: <i>Modelowanie i symulacja układów i procesów dynamicznych</i>, PW, Warszawa 2007
Witryna WWW	

modułu/przedmiotu	
-------------------	--