

## PODSTAWY AUTOMATYKI

### Harmonogram zajęć laboratoryjnych dla kierunku Inżynierskie Zastosowania Informatyki w Elektrotechnice Studia stacjonarne I-go stopnia (inżynierskie), semestr zimowy, rok akademicki 2023/2024

#### Grupy laboratoryjne:

IZI 3.1/1 (GL 01)	piątek	godz.	08 <sup>15</sup> – 10 <sup>00</sup>	dr inż. Dariusz Kuś
IZI 3.1/2 (GL 02)	piątek	godz.	10 <sup>15</sup> – 12 <sup>00</sup>	dr inż. Dariusz Kuś
IZI 3.2/3 (GL 03)	wtorek	godz.	13 <sup>00</sup> – 14 <sup>30</sup>	mgr inż. Jarosław Tatarczak
IZI 3.2/4 (GL 04)	czwartek	godz.	14 <sup>00</sup> – 15 <sup>45</sup>	dr inż. Dariusz Kuś
IZI 3.3/5 (GL 05)	poniedziałek	godz.	10 <sup>15</sup> – 12 <sup>00</sup>	mgr inż. Jarosław Tatarczak

#### Harmonogram odrabiania ćwiczeń

Nr zajęć Zespół	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
I	T.W.	1a	1b	2a	2b	3a	T.O.	T.Z.	3b	5	6	7	8	T.O.	T.Z.
II	T.W.	1b	2a	2b	3a	1a	T.O.	T.Z.	5	6	7	8	3b	T.O.	T.Z.
III	T.W.	2a	2b	3a	1a	1b	T.O.	T.Z.	6	7	8	3b	5	T.O.	T.Z.
IV	T.W.	2a	3a	1a	1b	2b	T.O.	T.Z.	7	8	3b	5	6	T.O.	T.Z.
V	T.W.	3a	1a	1b	2a	2b	T.O.	T.Z.	8	3b	5	6	7	T.O.	T.Z.

T.W. - Termin wprowadzający    T.O. - termin odróbkowy    T.Z. –Termin zaliczeniowy

#### Terminarz spotkań

<b>poniedziałek</b>	02.10	09.10	16.10	23.10	30.10	06.11	13.11	20.11	27.11	04.12	11.12	18.12	08.01	15.01	22.01
<b>wtorek</b>	03.10	10.10	17.10	24.10	31.10	07.11	14.11	21.11	28.11	05.12	12.12	19.12	09.01	16.01	23.01
<b>czwartek</b>	05.10	12.10	19.10	26.10	09.11	16.11	23.11	30.11	07.12	14.12	21.12	11.01	18.01	25.01	29.01*
<b>piątek</b>	<b>20.10</b>	<b>20.10</b>	<b>27.10</b>	<b>03.11</b>	<b>10.11</b>	<b>17.11</b>	<b>24.11</b>	----	01.12	8.12	15.12	12.01	19.01	26.01	30.01**

\* - poniedziałek, \*\* -wtorek

#### Numery i tematy ćwiczeń:

1. Identyfikacja obiektów regulacji (**A** – metoda czasowa i **B** – metoda częstotliwościowa)
2. Wspomagana komputerowo synteza układów przełączających (**A** – układy kombinacyjne i **B** – układy sekwencyjne)
3. Analiza (**A**) i synteza (**B**) ciągłego układu automatycznej regulacji metodą symulacji komputerowej
5. Regulacja dwupołożeniowa
6. Układ sterowania binarnego z modułem logicznym LOGO!
7. Układ sterowania binarnego – realizacja z pomocą sterownika SIMATIC S7–200
8. Sterowanie logiczne na bazie sterownika PLC oraz modelu windy