

FIȘA DISCIPLINEI¹

1. Date despre program

1.1 Instituția de învățământ superior	Universitatea Politehnică Timișoara
1.2 Facultatea ² / Departamentul ³	Facultatea de Inginerie Hunedoara / Inginerie Electrică și Informatică Industrială
1.3 Catedra	—
1.4 Domeniul de studii (denumire/cod ⁴)	Ingineria autovehiculelor/160
1.5 Ciclul de studii	Licență
1.6 Programul de studii (denumire/cod/calificarea)	Autovehicule rutiere/30/Inginer

2. Date despre disciplină

2.1 Denumirea disciplinei/Categoria formativă ⁵	Controlul automat al sistemelor autovehiculelor rutiere/DS						
2.2 Titularul activităților de curs	Șef lucrări dr. ing. Marcel Topor						
2.3 Titularul activităților aplicative ⁶	Șef lucrări dr. ing. Marcel Topor						
2.4 Anul de studii ⁷	IV	2.5 Semestrul	8	2.6 Tipul de evaluare	E	2.7 Regimul disciplinei ⁸	DO

3. Timp total estimat - ore pe semestru: activități didactice directe (asistate integral sau asistate parțial) și activități de pregătire individuală (neasistate)⁹

3.1 Număr de ore asistate integral/săptămână	2,5 , format din:	3.2 ore curs	1 , 5	3.3 ore seminar/laborator/proiect	0/1/0
3.1* Număr total de ore asistate integral/sem.	35 , format din:	3.2* ore curs	2 1	3.3* ore seminar/laborator/proiect	0/14/0
3.4 Număr de ore asistate parțial/săptămână	, format din:	3.5 ore practică		3.6 ore elaborare proiect de diplomă	
3.4* Număr total de ore asistate parțial/semestru	, format din:	3.5* ore practică		3.6* ore elaborare proiect de diplomă	
3.7 Număr de ore activități neasistate/săptămână	4,28 , format din:	ore documentare suplimentară în bibliotecă, pe platformele electronice de specialitate și pe teren		1	
		ore studiu individual după manual, suport de curs, bibliografie și notițe		2	
		ore pregătire seminarii/laboratoare, elaborare teme de casă și referate, portofolii și eseuri		1,28	
3.7* Număr total de ore activități neasistate/semestru	60 , format din:	ore documentare suplimentară în bibliotecă, pe platformele electronice de specialitate și pe teren		14	
		ore studiu individual după manual, suport de curs, bibliografie și notițe		28	
		ore pregătire seminarii/laboratoare, elaborare teme de casă și referate, portofolii și eseuri		18	
3.8 Total ore/săptămână ¹⁰	6.78				
3.8* Total ore/semestru	95				
3.9 Număr de credite	3				

4. Precondiții (acolo unde este cazul)

4.1 de curriculum	<ul style="list-style-type: none"> Cunoștințe de bază de matematică și fizică, teoria sistemelor, echipamentul
-------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

¹ Formularul corespunde Fișei Disciplinei promovată prin OMECTS 5703/18.12.2011 și cerințelor Standardelor specifice ARACIS valabile începând cu 01.10.2017.

² Se înscrie numele facultății care gestionează programul de studii căruia îi aparține disciplina.

³ Se înscrie numele departamentului căruia i-a fost încredințată susținerea disciplinei și de care aparține titularul cursului.

⁴ Se înscrie codul prevăzut în HG nr.140/16.03.2017 sau în HG similare actualizate anual.

⁵ Disciplina se încadrează potrivit planului de învățământ în una dintre următoarele categorii formative: disciplină fundamentală (DF), disciplină de domeniu (DD), disciplină de specialitate (DS) sau disciplina complementară (DC).

⁶ Prin activități aplicative se înțeleg activitățile de: seminar (S) / laborator (L) / proiect (P) / practică (Pr).

⁷ Anul de studii în care este prevăzută disciplina în planul de învățământ.

⁸ Disciplina poate avea unul din următoarele regimuri: disciplină impusă (DI), disciplină opțională (DO) sau disciplină facultativă (Df).

⁹ Numărul de ore de la rubricile 3.1*, 3.2*,...,3.8* se obțin prin înmulțirea cu 14 (săptămâni) a numărului de ore din rubricile 3.1, 3.2, ..., 3.8. Informațiile din rubricile 3.1, 3.4 și 3.7 sunt chei de verificare folosite de ARACIS sub forma: (3.1)+(3.4) ≥ 28 ore/săpt. și (3.8) ≤ 40 ore/săpt.

¹⁰ Numărul total de ore / săptămână se obține prin însumarea numărului de ore de la punctele 3.1, 3.4 și 3.7.

	electric și electronic al autovehiculelor rutiere
4.2 de competențe	<ul style="list-style-type: none"> • Cunoștințe de bază din domeniul mecanic și electric, al controlului sistemelor, de modelare/simulare utilizând Matlab Simulink; cunoștințe de utilizare a calculatoarelor

5. Condiții (acolo unde este cazul)

5.1 de desfășurare a cursului	<ul style="list-style-type: none"> • •Conexiune la Internet, videoproiector,
5.2 de desfășurare a activităților practice	<ul style="list-style-type: none"> • Sală de laborator echipată cu calculatoare și software Matlab pentru implementarea algoritmilor demonstrativi

6. Competențe la formarea cărora contribuie disciplina

Competențe specifice	<ul style="list-style-type: none"> • C3 (100%) • Conceperea de soluții automate de controle și management a funcționării autovehiculelor care să asigure îndeplinirea cerințelor funcționale ale autovehiculelor • -Conceperea soluțiilor constructive ale autovehiculelor, ale subansamblurilor acestora și echipamentelor speciale, prin aplicarea principiilor și metodelor de bază din domeniul ingineriei autovehiculelor referitoare la modelarea motorului cu scanteie și diesel, diagnosticarea și controlul sistemelor ECU, modelarea în regim dinamic a autovehiculelor și estimarea parametrilor. • -Identificarea și descrierea conceptelor, teoriilor și metodelor de bază utilizate în proiectarea sistemelor de automatizare a funcțiilor și a sistemelor de siguranță a autovehiculelor, a subansamblurilor acestora și a elementelor componente • -Identificarea și utilizarea criteriilor și metodelor adecvate pentru dezvoltarea de modele matematice avansate ale sistemelor de propulsie auto și vehicule necesare pentru proiectarea sistemelor automate de control și, de asemenea, introducerea inginerilor de profil mecanic în procesarea semnalelor digitale specifice vehiculului și în problema controlului automat • -Proiectarea de soluții constructive cu control automat integrat cu dispozitive cu microprocesor pentru autovehicule, subansambluri și echipamente speciale ale acestora, care să asigure îndeplinirea cerințelor funcționale și protecția mediului • -Utilizarea cunoștințelor de bază pentru optimizare prin abordări integratoare pentru motor, transmisie și controlul vehiculului • Conceperea de soluții constructive care să sporească siguranța și confortul și să reducă consumul de combustibil și emisiile
Competențele profesionale în care se înscriu competențele specifice	<ul style="list-style-type: none"> • - Identificarea, definirea, utilizarea noțiunilor fundamentale specifice mecatronicii autovehiculelor; • - Utilizarea principiilor de studiu și a instrumentelor grafice pentru descrierea structurii automobilului modern; • - Descrierea fenomenelor specifice și a principiilor de reglare automată în cadrul sistemelor mecatronice din structura automobilului modern; • - Identificarea și implementarea soluțiilor optime pentru reglarea automată a diversilor parametri specifici a unor sisteme mecatronice din structura automobilului modern; • - Abilități de integrare a diverselor ramuri ale ingineriei, interdisciplinare și transdisciplinare, specifice tehnologiei mecatronice cu scopul de a inova și optimiza sistemele automate specifice autovehiculelor.
Competențele transversale în care se înscriu competențele specifice	<ul style="list-style-type: none"> • CT3. Realizarea dezvoltării personale și profesionale, utilizând eficient resursele proprii și instrumentele moderne de studiu

7. Obiectivele disciplinei (asociate competențelor de la punctul 6)

7.1 Obiectivul general al disciplinei	<ul style="list-style-type: none"> • Disciplina are ca obiectiv general însușirea de către studenți a principiilor fundamentale de control automat a funcționării diverselor componente din structura unui autovehicul modern
7.2 Obiectivele specifice	<ul style="list-style-type: none"> • - Cunoașterea principiilor de control utilizate la automatizarea funcționării dimensionale și geometrice conform standardelor impuse la fabricarea autovehiculelor; • -Cunoașterea caracteristicilor de bază ale elementelor fizice ale componentelor

	<p>utilizate la integrarea sistemelor de control a agregatelor autovehiculelor;</p> <ul style="list-style-type: none"> -Aplicarea principiilor și metodelor de bază din automatica și electronică pentru rezolvarea unor situații bine definite privind proiectarea și funcționarea tehnico-economică a unui proces de control a performant a subsistemelor autovehiculelor moderne
--	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

8. Conținuturi¹¹

8.1 Curs	Număr de ore	Metode de predare ¹²
1.Structura automobilului modern.	2	În procesul de predare se vor folosi metode moderne de predare ce utilizează aparatură media (videoprojector), cât și metode clasice (expunere la tablă) combinate
2.Noțiuni generale privind standardele de funcționare a motoarelor automobilelor.	2	
3.Noțiuni generale privind controlul, electronica și achiziția de date.	2	
4.Noțiuni generale privind sisteme de comunicare a informațiilor la bordul unui autovehicul.	2	
5.Sisteme electronice de control și gestiune a motorului cu aprindere prin scânteie (MAS).	2	
6.Sisteme electronice de control și gestiune a motorului cu aprindere prin compresie (MAC)	2	
7.Sisteme electronice de control și gestiune dinamicii autovehiculelor. Suspensia activă	2	
8.Sistemul electronic de frânare EBS (ABS+brake assist).	2	
9.Sistemul electronic de stabilitate (ESP).	2	
10.Sisteme de prevenire a accidentelor.	1	
11.Sisteme automate de parcare și asistare la parcare	1	
12.Sisteme de conducere autonomă a automobilelor	1	
<p>Bibliografie¹³ Pop, G., & Holotescu, S. (2009). Sisteme de comandă și control pentru autovehicule . Timișoara: Editura Politehnica.</p> <p>Pop, G., & Stoica, V. (2009). Echipamente electrice și electronice pentru autovehicule (Autovehicule). Timișoara: Editura Politehnica.</p> <p>Lahue, K. (1995). Automotive brakes and antilock braking systems (West's automotive series). Minneapolis [etc.: West Publishing Company.</p>		
8.2 Activități aplicative ¹⁴	Număr de ore	Metode de predare
1. Sisteme și subsisteme ale automobilului. Modelarea în Matlab Simulink a MAS	2	Se va utiliza exercițiul și simularea funcționării utilizând calculatorul.
2. Proiectarea în Matlab Simulink unui sistem de control a MAS.	2	
3. Modelarea în Matlab Simulink a sistemului de control a funcționării cutiei de viteze automate	2	
4. Modelarea în Matlab Simulink a sistemului de control ABS	2	Se va utiliza exercițiul și simularea funcționării utilizând calculatorul.
5. Proiectarea în Matlab Simulink unui sistem de control a suspensiei.	2	
6.Sisteme automate de parcare și asistare la parcare	2	Se va utiliza exercițiul și simularea funcționării utilizând calculatorul.
7. Sisteme electronice de comunicații la bordul autovehiculelor	2	Se va utiliza exercițiul și simularea funcționării utilizând calculatorul.

¹¹ Se detaliază toate activitățile didactice prevăzute prin planul de învățământ (tematicile prelegerilor și ale seminariilor, lista lucrărilor de laborator, conținuturile etapelor de elaborare a proiectelor, tematica fiecărui stadiu de practică). Titlurile lucrărilor de laborator care se efectuează pe standuri vor fi însoțite de notația „(*)”.

¹² Prezentarea metodelor de predare va include și folosirea noilor tehnologii (e-mail, pagină personalizată de web, resurse în format electronic etc.).

¹³ Cel puțin un titlu trebuie să aparțină colectivului disciplinei iar cel puțin un titlu trebuie să se refere la o lucrare de referință pentru disciplină, de circulație națională și internațională, existentă în biblioteca UPT.

¹⁴ Tipurile de activități aplicative sunt cele precizate în nota de subsol 5. Dacă disciplina conține mai multe tipuri de activități aplicative atunci ele se trec consecutiv în liniile tabelului de mai jos. Tipul activității se va înscrie într-o linie distinctă sub forma: „Seminar:”, „Laborator:”, „Proiect:” și/sau „Practică:”.

