

UNIwersytet Morski w Gdyni - Wydział Nawigacyjny

Nr:		Przedmiot:	PODSTAWY NAUTYKI W TRANSPORCIE
Kierunek / Poziom kształcenia:	TRANSPORT / PIERWSZEGO STOPNIA		
Forma studiów:	STACJONARNE		
Profil kształcenia:	OGÓLNOAKADEMICKI		
Specjalność:	TRANSPORT I LOGISTYKA		

SEMESTR	ECTS	Liczba godzin w tygodniu					Liczba godzin w semestrze				
		W	C	L	P	S	W	C	L	P	S
I	4						15		12		3
Razem w czasie studiów:							30				

Wymagania wstępne w zakresie wiedzy, umiejętności i innych kompetencji (jeśli dotyczy przedmiotu)

1	Brak
---	------

Cele przedmiotu

1	Zapoznanie studentów z problematyką zapewniania bezpieczeństwa żeglugi na podejściach do portów i w portach, a także podstawową terminologią nautyczną w celu ułatwienia kontaktów i wymiany informacji w relacji statek - port.
2	Zapoznanie studentów z infrastrukturą nawigacyjną portów i akwenów przybrzeżnych.
3	Zapoznanie studentów z podstawowymi zadaniami realizowanymi w procesie prowadzenia bezpiecznej nawigacji.
4	Zapoznanie studentów z problematyką układów odniesienia i współrzędnych stosowanych w nawigacji morskiej.

Efekty kształcenia dla całego przedmiotu (EKP) – po zakończeniu cyklu kształcenia

EKP1	Zna terminologię związaną z ruchem, lokalizacją i bezpieczeństwem statku.	Na_W20 Na_W21
EKP2	Zna elementy infrastruktury nawigacyjnej i potrafi je identyfikować.	Na_W15 Na_W20 Na_W21
EKP3	Zna warunki zapewnienia bezpieczeństwa żeglugi ze szczególnym uwzględnieniem wód przybrzeżnych.	Na_W20 Na_W21
EKP4	Potrafi identyfikować mapy nawigacyjne wód portowych, red i kotwicowisk.	Na_U13 Na_U14 Na_U22
EKP5	Umie dokonywać elementarnych obliczeń stosowanych w nawigacji morskiej.	Na_W20 Na_U13 Na_U14 Na_U22

Treści programowe

Semestr I

Lp.	Zagadnienia	Liczba godzin					Odniesienie do EKP dla przedmiotu	Odniesienie do RPS
		W	C	L	P	S		
1	Kształt i wymiary Ziemi, współrzędne geograficzne i podstawowe zależności pomiędzy nimi. Nawigacyjne układy odniesienia.	3		3			EKP1, EKP5	1.1.1.1
2	Odwzorowania kartograficzne stosowane w nawigacji. Morskie mapy	2		2			EKP1, EKP4	1.1.1.1

	nawigacyjne (elementy, konstrukcja, wykorzystanie). Klasyfikacja akwenów morskich.							
3	Morskie jednostki miar. Tradycyjne jednostki miary stosowane w nawigacji.	1		1			EKP1	1.1.1.2
4	Określanie kierunku, drogi i prędkości w nawigacji. Kurs, namiar i kąt kursowy oraz systemy ich wyrażania.	3		4			EKP1, EKP3	1.1.1.2, 1.1.1.3
5	Magnetyzm Ziemi i statku, deklinacja, dewiacja, całkowita poprawka.	2		2			EKP1, EKP3	1.1.1.5
6	Morskie oznakowanie nawigacyjne. Charakterystyki świateł nawigacyjnych. Systemy oznakowania, system IALA, wyposażenie techniczne oznakowania nawigacyjnego.	4					EKP2, EKP3	1.1.1.7, 1.1.1.8, 1.1.1.9
7	Zapoznanie się z mostkiem nawigacyjnym statku oraz podstawowymi urządzeniami służącymi zapewnieniu bezpiecznej nawigacji - symulator mostka.					3	EKP1, EKP2, EKP3	

Metody weryfikacji efektów kształcenia (w odniesieniu do poszczególnych efektów)

Symbol EKP	Test	Egzamin ustny	Egzamin pisemny	Kolokwium	Sprawozdanie	Projekt	Prezentacja	Zaliczenie praktyczne	Inne
EKP1	X			X					
EKP2	X			X					
EKP3	X			X					
EKP4	X			X					
EKP5	X			X					

Kryteria zaliczenia przedmiotu

Semestr	Ocena pozytywna (min. dostateczny)
I	50% kolokwium; 50% zaliczenie końcowe (wykład i ćwiczenia).

Nakład pracy studenta

Forma aktywności	Szacunkowa liczba godzin na zrealizowanie aktywności				
	W	C	L	P	S
Godziny kontaktowe	15		12		3
Czytanie literatury	20		15		
Przygotowanie do zajęć laboratoryjnych, projektowych			15		5
Przygotowanie do egzaminu, zaliczenia	15		5		
Opracowanie dokumentacji projektu/sprawozdania					
Uczestnictwo w zaliczeniach i egzaminach	1		1		
Udział w konsultacjach	2		2		
Łącznie godzin	53		50		8
Łączny nakład pracy studenta	111				
Liczba punktów ECTS	2		2		
Sumaryczna liczba punktów ECTS dla przedmiotu	4				
Obciążenie studenta związane z zajęciami praktycznymi	35				
Obciążenie studenta na zajęciach wymagających bezpośredniego udziału nauczycieli akademickich	36				

Literatura

Literatura podstawowa

Czaplewski K.; Podstawy Nawigacji morskiej i śródlądowej, wyd. Bernardinum, 2014

Judziński M.; Nawigacja Morska; Akademia Morska w Gdyni, Gdynia 2014

Ubrański J., Kopacz Z., Posiła J.; Nawigacja Morska, AMW, Gdynia 2000

Literatura uzupełniająca

Gucma S.; Inżynieria ruchu morskiego; Wyd. „Okrętownictwo i Żegluga”, Gdańsk 2001

Wróbel F.; Vademecum Nawigatora; Wyd. Trademar, Bielsko-Biała 2023

Jagniszczak I., Łusznikow E.; Bezpieczeństwo nawigacji, FPPOiGM, Gdańsk 2010

Prowadzący przedmiot

Tytuł/stopień, imię, nazwisko	Jednostka dydaktyczna
1. Osoba odpowiedzialna za przedmiot:	
dr inż. Mateusz Gil	KN
2. Pozostałe osoby prowadzące zajęcia:	

