



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Autonomiczne roboty mobilne

Przedmiot

Kierunek studiów

Automatyka i robotyka

Studia w zakresie (specjalność)

Roboty i systemy autonomiczne

Poziom studiów

drugiego stopnia

Forma studiów

stacjonarne

Rok/semestr

1 / 2

Profil studiów

ogólnoakademicki

Język oferowanego przedmiotu

polski

Wymagalność

obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład

30

Laboratoria

30

Inne (np. online)

Ćwiczenia

Projekty/seminaria

Liczba punktów

4

Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr hab. inż. Piotr Skrzypczyński

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

email: piotr.skrzypczynski@put.poznan.pl

tel. 061 6652198

Instytut Robotyki i Inteligencji Maszynowej

ul. Piotrowo 3A 60-965 Poznań

Wymagania wstępne

Student rozpoczynający ten przedmiot powinien posiadać rozszerzoną wiedzę z podstaw programowania, architektury systemów komputerowych, robotyki i sztucznej inteligencji. Powinien również posiadać umiejętność pozyskiwania informacji ze wskazanych źródeł.

Cel przedmiotu

Celem przedmiotu jest zapoznanie się z problematyką robotów mobilnych i autonomicznych, ich zastosowaniami w przemyśle i usługach oraz wykorzystaniem jako pola doświadczeń dla metod sztucznej inteligencji.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza



K2_W2 ma uporządkowaną i pogłębioną wiedzę w zakresie metod sztucznej inteligencji i ich zastosowania w systemach automatyki i robotyki;

,K2_W15 ma wiedzę dotyczącą prowadzenia działalności gospodarczej, zarządzania projektami inżynierskimi i zarządzania jakością;

,K2_W6 ma szczegółową wiedzę z zakresu budowy i wykorzystania zaawansowanych systemów sensorycznych;

Umiejętności

K2_U12 potrafi zintegrować i zaprogramować specjalizowane systemy zrobotyzowane;

K2_U25 otrafi skonstruować algorytm rozwiązania złożonego i nietypowego zadania inżynierskiego i prostego problemubadawczego oraz zaimplementować, przetestować i uruchomić go w wybranym środowisku programistycznym dla wybranychsystemów operacyjnych;

K2_U26 potrafi skonstruować algorytm rozwiązania złożonego inietypowego zadania pomiarowego i obliczeniowo-sterującegooraz zaimplementować, przetestować i uruchomić go wwybranym środowisku programistycznym na platformie mikroprocesorowej;

Kompetencje społeczne

K2_K4 posiada świadomość konieczności profesjonalnego podejścia do zagadnień technicznych, skrupulatnego zapoznania się z dokumentacją oraz warunkami środowiskowymi, w których urządzenia i ich elementy mogą funkcjonować;

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Wykład: egzamin pisemny (sprawdzenie wiedzy teoretycznej) z zakresu wykładanych zagadnień: koncepcji, metod, algorytmów.

Laboratoria: sprawdzenie praktycznych umiejętności z zakresu programowania wybranych typów robotów mobilnych oraz ich komponentów, przeprowadzenie eksperymentów, oceny ze sprawozdań.

Treści programowe

Wykład. Zróżnicowane zagadnienia związane z budowa, działaniem i wykorzystaniem autonomicznych pojazdów. Budowa i zasady działania układów jezdnych robotów mobilnych. Roboty kroczące. Systemy sensoryczne. Architektury systemów nawigacji robotów mobilnych. Podstawowe zagadnienia autonomicznej nawigacji (budowa map, lokalizacja, planowanie ścieżki). Zastosowania robotów mobilnych. AMetody jednoczesnej samolokalizacji i budowy mapy (SLAM), elementy uczenia maszynowego w SLAM.

Laboratorium. Proste algorytmy sterowania robotami kołowymi. Przetwarzanie informacji z sensorów zewnętrznych. Budowa modelu otoczenia - przykłady. Implementacja sterowania odruchowego. Zagadnienia nawigacji - implementacja wybranych algorytmów samolokalizacji. Badanie wybranych systemów SLAM (open source).. Wykorzystanie nowych narzędzi do tworzenia sieci głębokich.



Metody dydaktyczne

1. Wykład: prezentacja multimedialna, ilustrowana przykładami
2. Ćwiczenia laboratoryjne: wykonanie zadań podanych przez prowadzącego - ćwiczenia praktyczne

Literatura

Podstawowa

1. S. Thrun, D. Fox, W. Burgard, Probabilistic Robotics, MIT Press, Cambridge, 2005
2. I. Nourbakhsh, R. Siegwart, D. Scaramuzza, Introduction to Autonomous Mobile Robots, MIT Press, Cambridge, 2011
3. P. Skrzypczyński, Metody analizy i redukcji niepewności percepcji w systemie nawigacji robota mobilnego, Wyd.PP, Poznań, 2007

Uzupełniająca

1. R. Murphy, Introduction to AI Robotics, 2nd Edition, MIT Press, 2019
2. J. Borenstein, H. R. Everett, L. Feng, Where am I? Sensors and methods for mobile robot positioning, University of Michigan, 1996
3. A. Borkowski, R. Chojecki, M. Gnatowski, W. Mokrzycki, B. Siemiątkowska, J. Szklarski, Reprezentacja otoczenia robota mobilnego, EXIT, Warszawa, 2011.
4. J. Będkowski, Qualitative Spatio-Temporal Representation and Reasoning for Robotic Applications, EXIT. Warszawa, 2015

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	125	4,0
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	65	2,0
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych/ćwiczeń, przygotowanie do kolokwium/egzaminu, wykonanie projektu) ¹	60	2

¹ niepotrzebne skreślić lub dopisać inne czynności