



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Teoria i metody optymalizacji

Przedmiot

Kierunek studiów

Automatyka i robotyka

Studia w zakresie (specjalność)

Systemy wizyjne

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

0

Inne (np. online)

0

Ćwiczenia

30

Projekty/seminaria

0

Liczba punktów ECTS

4

Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr Szymon Drgas

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

email: szymon.drgas@put.poznan.pl

tel. -5934

Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki

ul.Piotrowo 3A, 60-965 Poznań

Wymagania wstępne



Student rozpoczynający ten przedmiot powinien posiadać podstawową wiedzę z algebry liniowej, rachunku macierzowego, analizy matematycznej i rachunku różniczkowego oraz teorii grafów. Powinien posiadać umiejętność rozwiązywania podstawowych zadań z zakresu algebry, analizy matematycznej i geometrii oraz umiejętność pozyskiwania informacji ze wskazanych źródeł. Powinien również rozumieć konieczność poszerzania swoich kompetencji, a w zakresie kompetencji społecznych prezentować takie postawy jak: uczciwość, odpowiedzialność, wytrwałość, ciekawość poznawcza, kreatywność, kultura osobista, szacunek dla innych ludzi.

Cel przedmiotu

Przekazanie studentom podstawowej wiedzy z zakresu teorii i metod optymalizacji, w tym programowania liniowego, programowania nieliniowego i programowania całkowitoliczbowego.

Rozwijanie u studentów umiejętności rozwiązywania problemów programowania liniowego metodą Simpleks oraz metodą graficzną, problemów programowania nieliniowego metodą Lagrange'a i metodą KKT oraz metodami gradientowymi, problemów programowania całkowitoliczbowego metodą Gomory'ego..

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

Student:

1. zna i rozumie w pogłębionym stopniu wybrane działy matematyki; ma poszerzoną i pogłębioną wiedzę niezbędną do formułowania i rozwiązywania złożonych zadań z zakresu teorii sterowania, optymalizacji, modelowania, identyfikacji i przetwarzania sygnałów - [K2_W1]
2. ma uporządkowaną i pogłębioną wiedzę z zakresu modelowania oraz identyfikacji systemów - [K2_W5]
3. ma uporządkowaną, podbudowaną teoretycznie, szczegółową wiedzę w zakresie projektowania i analizy systemów optymalnych - [K2_W8]

Umiejętności

Student:

1. potrafi krytycznie korzystać z informacji literaturowych, baz danych i innych źródeł w języku polskim i obcym - [K2_U1]
2. potrafi wyznaczać modele prostych systemów i procesów, a także wykorzystywać je do celów analizy i projektowania układów automatyki i robotyki - [K2_U10]
3. potrafi przy formułowaniu i rozwiązywaniu zadań obejmujących projektowanie układów automatyki i robotyki dostrzegać ich aspekty pozatechniczne, w tym środowiskowe, ekonomiczne i prawne - [K2_U14]
4. potrafi krytycznie ocenić i dobrać odpowiednie metody i narzędzia do rozwiązania zadania z zakresu automatyki i robotyki; potrafi wykorzystać narzędzia nowatorskie i niekonwencjonalne z zakresu automatyki i robotyki - [K2_U22]



Kompetencje społeczne

Student:

1. rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego doksztalcania się – podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych, potrafi inspirować i organizować proces uczenia się innych osób - [K2_K1]
2. posiada świadomość konieczności profesjonalnego podejścia do zagadnień technicznych, skrupulatnego zapoznania się z dokumentacją oraz warunkami środowiskowymi, w których urządzenia i ich elementy mogą funkcjonować - [K2_K4]
3. jest gotów do myślenia i działania w sposób przedsiębiorczy - [K2_K5]
4. ma świadomość roli społecznej absolwenta uczelni technicznej oraz rozumie potrzebę formułowania i przekazywania społeczeństwu (w szczególności poprzez środki masowego przekazu) informacji i opinii dotyczących osiągnięć automatyki i robotyki w zakresie prac badawczych i aplikacyjnych oraz innych aspektów działalności inżynierskiej; podejmuje starania, aby przekazywać takie informacje i opinie w sposób powszechnie zrozumiały z uzasadnieniem różnych punktów widzenia - [K2_K6]

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Ocena formująca:

a) w zakresie wykładów:

na podstawie odpowiedzi na pytania dotyczące materiału omówionego na poprzednich wykładach,

b) w zakresie ćwiczeń:

na podstawie oceny bieżącego postępu realizacji zadań.

Ocena podsumowująca:

a) w zakresie wykładów weryfikowanie założonych efektów kształcenia realizowane jest przez:

ocenę wiedzy i umiejętności wykazanych na egzaminie pisemnym o charakterze problemowym egzamin składa się z 5 pytań i zadań dotyczących omawianego na wykładach zakresu zagadnień, za każde pytanie można zdobyć 2 pkt., czyli łączna liczba punktów za prawidłowe odpowiedzi to 10; skala ocen jest następująca: [5 – 6] 3,0, [6 – 7] 3,5, [7 – 8] 4,0, [8 – 9] 4,5, [9 – 10] 5,0.

omówienie wyników egzaminu,

b) w zakresie ćwiczeń weryfikowanie założonych efektów kształcenia realizowane jest przez:

ocenianie ciągłe, na każdych zajęciach (odpowiedzi ustne) – premiowanie przyrostu umiejętności posługiwania się poznanymi zasadami i metodami,

ocenę nabytej wiedzy i umiejętności poprzez jedno kolokwium w semestrze.



Treści programowe

Program wykładu obejmuje następujące zagadnienia:

Wprowadzenie do teorii optymalizacji. Problemy programowania matematycznego. Problemy optymalizacji liniowej i nieliniowej. Podstawy algebry liniowej. Układy równań liniowych $Ax=b$. Zbiory wypukłe. Problemy programowania liniowego (PL). Sformułowania problemów programowania liniowego – ogólne, macierzowe i wektorowe. Postać standardowa problemu PL. Własności problemu programowania liniowego w postaci standardowej. Interpretacja graficzna problemu PL. Rozwiązywanie problemów programowania liniowego metodą graficzną. Budowa liniowych modeli decyzyjnych. Przypadki modeli liniowych ciągłych, dyskretnych (całkowitoliczbowych) i zerojedynkowych (0-1 PL). Podstawy teoretyczne metody Simpleks. Tablica przekształceń simpleksowych. Algorytm metody Simpleks. Wyznaczanie początkowego rozwiązania dopuszczalnego bazowego. Rozwiązywanie problemów programowania liniowego metodą Simpleks. Metoda sztucznej bazy. Metoda współczynników kary. Przypadki szczególne problemów programowania liniowego – rozwiązanie optymalne nieskończone i problem sprzeczny (brak rozwiązań dopuszczalnych). Dualność w programowaniu liniowym. Para symetrycznych problemów dualnych. Twierdzenie o dualności.

Optymalizacja dyskretna. Problem programowania całkowitoliczbowego liniowego. Idea metody płaszczyzn odcinających. Algorytm Gomory'ego. Rozwiązywanie problemów programowania całkowitoliczbowego – przykłady.

Programowanie nieliniowe (PNL). Klasyfikacja problemów programowania nieliniowego. Klasyfikacja metod rozwiązywania problemów PNL. Przypadki problemów programowania nieliniowego, które można sprowadzić do problemów PL – hiperboliczna funkcja celu, suma bezwzględnych wartości, maksyminowa (minimaksowa) funkcja celu, funkcja celu odcinkami liniowa. Metoda Charnesa-Coopera. Problemy programowania wypukłego. Postać standardowa problemu PNL. Problem programowania nieliniowego z ograniczeniami równościowymi. Funkcja Lagrange'a. Warunki Lagrange'a. Twierdzenie Lagrange'a. Metoda Lagrange'a. Metody gradientowe: gradientowe metody kierunków poprawy, minimalizacja w kierunku. Metody optymalizacji stosowane w sieciach neuronowych.

Problem programowania nieliniowego z ograniczeniami nierównościami. Warunki Karusha-Kuhna-Tuckera (KKT). Twierdzenie KKT. Metoda KKT. Programowanie kwadratowe. Zewnętrzna funkcja kary, wewnętrzna funkcja kary.

Zajęcia ćwiczeniowe prowadzone są w formie piętnastu 2-godzinnych ćwiczeń, Program ćwiczeń obejmuje następujące zagadnienia:

- 1) Typy problemów optymalizacyjnych, programowanie liniowe i jego interpretacja graficzna. Rodzaje problemów, które można rozwiązać z wykorzystaniem programowania liniowego.
- 2) Metoda simpleks.
- 3) Dualne zadanie Lagrange'a do zadania programowania liniowego,



- 4) Dualna metoda simpleks.
- 5) Optymalizacja nieliniowa bez ograniczeń, warunki optymalności
- 6) Metody optymalizacji nieliniowej bez ograniczeń, metoda gradientowa, zagadnienie optymalizacji w kierunku
- 7) Metoda najszybszego spadku, metoda Newtona, M
- 8) Metody quasi-newtonowskie, metoda gradientu sprzężonego
- 9) Analiza zbieżności
- 10) Gradientowe metody optymalizacji stosowane w sieciach neuronowych
- 11) Optymalizacja nieliniowa z ograniczeniami równościowymi, warunki optymalności dla problemów optymalizacji nieliniowej z ograniczeniami.
- 12) Optymalizacja nieliniowa z ograniczeniami nierównościowymi, warunki optymalności dla problemów optymalizacji nieliniowej z ograniczeniami
- 13) Dualne zadanie Lagrange'a, programowanie kwadratowe
- 14) Zewnętrzna i wewnętrzna funkcja kary
- 15) Kolokwium

Metody dydaktyczne

- 1) wykład: prezentacja multimedialna uzupełniana przykładami podawanymi na tablicy
- 2) ćwiczenia: rozwiązywanie zadań, ćwiczenia praktyczne, dyskusja

Literatura

Podstawowa

1. Wprowadzenie do optymalizacji, Andrzej Stachurski, Oficyna Wydawnicza Politechniki Warszawskiej, Warszawa, 2009
2. Linear and nonlinear programming, David Luenberger i Yinyu Ye, Springer, 2008

Uzupełniająca

1. Nonlinear programming, Dimitri Bertsekas, Athena Scientific, Belmont, 2016



Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	100	4,0
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	60	2,5
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć ćwiczeń, przygotowanie do kolokwium/egzaminu) ¹	40	1,5

¹ niepotrzebne skreślić lub dopisać inne czynności