

KARTA OPISU MODUŁU KSZTAŁCENIA		
Nazwa modułu/przedmiotu Metody inteligencji maszynowej w automatyce		Kod 1010332211010335072
Kierunek studiów Automatyka i Robotyka	Profil kształcenia (ogólnoakademicki, praktyczny) (brak)	Rok / Semestr 1 / 1
Ścieżka obieralności/specjalność -	Przedmiot oferowany w języku: polski	Kurs (obligatoryjny/obieralny) obligatoryjny
Stopień studiów: II stopień	Forma studiów (stacjonarna/niestacjonarna) stacjonarna	
Godziny Wykłady: 30 Ćwiczenia: - Laboratoria: 30 Projekty/seminaria: -		Liczba punktów 5
Status przedmiotu w programie studiów (podstawowy, kierunkowy, inny) (brak)		(ogólnouczelniany, z innego kierunku) (brak)
Obszar(y) kształcenia i dziedzina(y) nauki i sztuki nauki techniczne		Podział ECTS (liczba i %) 5 100%
Odpowiedzialny za przedmiot / wykładowca:		
<p>prof. dr hab. inż. Krzysztof Zawirski email: krzysztof.zawirski@put.poznan.pl tel. 061 665 2386 Elektryczny ul. Piotrowo 3A, 60-965 Poznań</p>		
Wymagania wstępne w zakresie wiedzy, umiejętności, kompetencji społecznych:		
1	Wiedza:	K_W02: Ma uporządkowaną i rozszerzoną wiedzę w zakresie metod analizy i projektowania systemów sterowania. K_W04: Ma uporządkowaną wiedzę w zakresie specjalizowanych systemów mikroprocesorowych przeznaczonych do układów sterowania i układów kontrolno-pomiarowych.
2	Umiejętności:	K_U01: Potrafi krytycznie korzystać z informacji literaturowych, baz danych i innych źródeł; Posiada umiejętności samokształcenia w celu podnoszenia i aktualizacji kompetencji zawodowych. K_U03: Potrafi opracować szczegółową dokumentację, dokonać analizy i przedstawić prezentację wyników dotyczącą realizacji zadań projektowo-badawczych.
3	Kompetencje społeczne	K_K01: Rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego doksztalcania się ? podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych, potrafi inspirować i organizować proces uczenia się innych osób.
Cel przedmiotu:		
-Poznanie niekonwencjonalnych metod sterowania wykorzystujących sztuczne sieci neuronowe i logikę rozmytą oraz ich stosowania dla realizacji wybranych zadań automatyki.		
Efekty kształcenia i odniesienie do kierunkowych efektów kształcenia		
Wiedza:		
1. Ma uporządkowaną wiedzę w zakresie metod sztucznej inteligencji i ich zastosowania w systemach automatyki i robotyki. - [K_W05]		
2. Ma rozszerzoną wiedzę z zakresu modelowania oraz identyfikacji systemów liniowych i nieliniowych. - [K_W08]		
Umiejętności:		
1. Potrafi wyznaczać modele złożonych systemów i procesów, a także wykorzystywać je do celów analizy i projektowania układów automatyki i robotyki. - [K_U04]		
2. Potrafi przeprowadzić symulację i analizę działania złożonych układów automatyki oraz zaplanować i przeprowadzić weryfikację eksperymentalną. - [K_U13]		
3. Potrafi skonstruować algorytm rozwiązania złożonego zadania pomiarowego i obliczeniowo-sterującego oraz zaimplementować, przetestować i uruchomić go w wybranym środowisku programistycznym na platformie mikroprocesorowej. - [K_U08]		
4. Potrafi analizować i interpretować projektową dokumentację techniczną oraz wykorzystywać literaturę naukową związaną z danym problemem, a także dostrzegać możliwość wykorzystania nowych technik i technologii. - [K_U10]		
Kompetencje społeczne:		

1. Posiada świadomość konieczności profesjonalnego podejścia do zagadnień technicznych, skrupulatnego zapoznania się z dokumentacją oraz warunkami środowiskowymi, w których urządzenia i ich elementy mogą funkcjonować. - [K_K04]
2. Potrafi myśleć i działać w sposób kreatywny i przedsiębiorczy. - [K_K05]

Sposoby sprawdzenia efektów kształcenia		
-Wykład: egzamin, który skład się z testu, odpowiedzi pisemnej na zadane zagadnienia oraz rozmowy (opcjonalna) na wybrane zagadnienie lub wyjaśnienie odpowiedzi pisemnych. Ćwiczenia laboratoryjne: obecność na zajęciach i wykonanie ćwiczeń lab. w grupach oraz złożenia pisemnych sprawozdań.		
Treści programowe		
-Wykład. Biologiczne podstawy cybernetyki. Metody sztucznej inteligencji (inteligencji obliczeniowej). Biologiczne sieci neuronowe. Modele perceptronu i neuronu. Sztuczne sieci neuronowe i metody ich uczenia. Zakres zastosowań sieci neuronowych. Realizacja sieci neuronowych. Przykłady zastosowań sieci neuronowych w układach sterowania: identyfikacja modelu tarcia, adaptacyjny regulator prędkości. Podstawy matematyczne zbiorów rozmytych. Zasady logiki rozmytej, relacje rozmyte, zmienne lingwistyczne, wnioskowanie przybliżone, reprezentacja zbioru reguł. Procesy rozmywania i wyostrażania. Zastosowanie logiki rozmytej do modelowania procesów nieliniowych. Projektowanie regulatora rozmytego. Regulatory rozmyte z ruchem ślizgowym, regulatory Takagi-Sugeno-Kanga (TSK). Regulatory z adaptacją rozmytą. Przykłady zastosowań układów logiki rozmytej w układach sterowania: odporny regulator PI. samostrojenie regulatora typu PID. Złożone metody sztucznej inteligencji: neuronowe układu rozmyte, układy rozmyte z optymalizacją genetyczną.		
Ćwiczenia laboratoryjne. Wykonywane przez studentów ćwiczenia, z wykorzystaniem specjalistycznych i symulacyjnych programów komputerowych, obejmują zagadnienia projektowania, strojenia i testowania rozmytych systemów sterowania oraz zagadnienia wyboru struktury, uczenia i testowania neuronowych systemów sterowania.		
Literatura podstawowa:		
Literatura uzupełniająca:		
Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta		
Czynność	Czas (godz.)	
1. Udział w wykładach	30	
2. Udział w ćwiczeniach laboratoryjnych	30	
3. Przygotowanie do ćwiczeń	20	
4. Opracowanie sprawozdań	15	
5. Przygotowanie do egzaminu	20	
6. Egzamin	10	
Obciążenie pracą studenta		
forma aktywności	godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	125	5
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	50	0
Zajęcia o charakterze praktycznym	30	0