



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Nowoczesne sensory w robotyce

Przedmiot

Kierunek studiów

Automatyka i Robotyka

Studia w zakresie (specjalność)

Roboty i systemy autonomiczne

Poziom studiów

drugiego stopnia

Forma studiów

stacjonarne

Rok/semestr

1 / 1

Profil studiów

ogólnoakademicki

Język oferowanego przedmiotu

polski

Wymagalność

obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład

30

Ćwiczenia

Laboratoria

30

Projekty/seminaria

Inne (np. online)

Liczba punktów ECTS

4

Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr inż. Michał Nowicki

michal.nowicki@put.poznan.pl

616652495

A8 2.4

Piotrowo 3A,

60-965 Poznań

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

Wymagania wstępne

Student rozpoczynający ten przedmiot powinien posiadać podstawową wiedzę z podstaw obsługi systemu Linux oraz architektury systemów komputerowych. Dodatkowo powinien posiadać umiejętności pozyskiwania informacji ze wskazanych źródeł oraz podstawowe umiejętności samodzielnego rozwiązywania problemów technicznych z wykorzystaniem Internetu. Oczekiwana jest również gotowość do podjęcia współpracy w ramach zespołu.

Cel przedmiotu

Celem przedmiotu jest zapoznanie studentów specjalności z aktualnym stanem wiedzy dotyczącym sensorów i systemów pomiarowych w robotyce mobilnej. W ramach wykładu studenci poznają



teoretyczne aspekty pomiarowe, wynikające z tego właściwości sensorów oraz ich możliwe zastosowania w praktyce. Zajęcia laboratoryjne poświęcone będą praktycznym aspektom obsługi sensorów, rejestracji danych z sensorów oraz wstępnego przetwarzania danych z sensorów.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

1. Ma szczegółową wiedzę z zakresu budowy i wykorzystania zaawansowanych systemów sensorycznych (K2_W6 [P7S_WG])
2. Ma wiedzę dotyczącą prowadzenia działalności gospodarczej, zarządzania projektami inżynierskimi i zarządzania jakością (K2_W15 [P7S_WK])

Umiejętności

1. Potrafi dobrać i zintegrować elementy specjalizowanego systemu pomiarowo-sterującego w tym: jednostkę sterującą, układ wykonawczy, układ pomiarowy oraz moduły peryferyjne i komunikacyjne (K2_U13 [P7S_UW])
2. Potrafi korzystać z zaawansowanych metod przetwarzania i analizy sygnałów w tym sygnału wizyjnego oraz ekstrahować informacje z analizowanych sygnałów (K2_U11 [P7S_UW])
3. Potrafi ocenić przydatność i możliwość wykorzystania nowych osiągnięć (w tym technik i technologii) w zakresie automatyki i robotyki (K2_U16 [P7S_UW])

Kompetencje społeczne

1. Rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego dokształcania się – podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych, potrafi inspirować i organizować proces uczenia się innych osób (K2_K1 [P7S_KK])

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Wiedza z wykładu sprawdzana jest za pomocą zaliczenia pisemnego w formie pytań wielokrotnego wyboru na ostatnich zajęciach (sprawdzenie wiedzy teoretycznej) z zakresu wykładanych zagadnień: zasady działania sensorów, właściwości, obszarów zastosowań. Próg zaliczeniowy to 50% poprawnych odpowiedzi. Dodatkowo planowane jest krótkie, 10-pytaniowe quizy po każdym wykładzie na platformie e-learningowej moodle. Studentem zostaną udostępnione slajdy w formie PDF.

Wiedza z laboratorium sprawdzana jest na podstawie zaliczenia przeprowadzanego na ostatnich zajęciach, którego celem będzie sprawdzenie praktycznych umiejętności obsługi sensorów oraz analizy ich wyników.

Treści programowe

Wykład:

1. Wprowadzenie, ogólny podział sensorów, zastosowania



2. Kamery RGB, układy stereowizyjne, kamery termowizyjne
3. Skanery laserowe 2D/3D, radary
4. Sensory RGB-D
5. Pomiar orientacji z AHRS
6. Reprezentacje orientacji w przestrzeni
7. Odometria oraz sensory taktylne
8. RFID/Beacony/UWB/WiFi
9. GPS/DGPS
10. Prezentacja firmy zewnętrznej, np. SICK
11. Kalibracje wzajemne sensorów
12. Kalibracje wzajemne sensorów cz. 2
13. Filtr Kalmana
14. Optymalizacja grafu ograniczeń
15. Zaliczenie

Laboratorium:

Zajęcia połączone w sekcje tematyczne dotyczące sensorów różnego typu. W ramach zajęć planowane jest uruchomienie, obsługa oraz rejestracja danych z sensorów różnego typu (kamery, skanery laserowe, jednostki estymacji orientacji AHRS, gps) z wykorzystaniem systemu ROS. W ramach zajęć studenci skupią się na aspektach awizycji danych pomiarowych, wzajemnej kalibracji sensorów czy ten kalibracji względem sensorów referencyjnych.

Metody dydaktyczne

1. Wykład: prezentacja multimedialna wraz dodatkowymi przykładami prezentowanymi na tablicy.
2. Laboratorium: przygotowana instrukcja do zajęć realizowana przez studentem we współpracy z prowadzącym. W ramach zajęć studenci będą korzystanie z sensorów będących na wyposażeniu Instytutu Robotyki i Inteligencji Maszynowej

Literatura

Podstawowa

1. P. Skrzypczyński, Metody analizy i redukcji niepewności percepcji w systemie nawigacji robota mobilnego, Wyd.PP, Poznań, 2007



2. H. R. Everett, Sensors for Mobile Robots. Theory and Applications. Taylor & Francis, 1995

3. Dokumentacja techniczna robotów i sensorów będących na wyposażeniu laboratorium

Uzupełniająca

1. Lentin Joseph, "ROS robotics projects", 2017 (Rozdziały 9 i 10)

2. Anil Mahtani, Luis Sanchez, Enrique Fernandez, Aaron Martinez, "Effective Robotics Programming with ROS", 2017 (Rozdziały 8, 9 i 10)

3. Peter Corke, "Robotics, Vision and Control", 2017 (Rozdziały 2, 3, 4, 6, 10 i 11)

4. A. Borkowski, R. Chojecki, M. Gnatowski, W. Mokrzycki, B. Siemiatkowska, J. Szklarski, Reprezentacja otoczenia robota mobilnego, EXIT, Warszawa, 2011.

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	120	4,0
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	60	2,0
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych/ćwiczeń, przygotowanie do kolokwium/egzaminu) ¹	60	2,0

¹ niepotrzebne skreślić lub dopisać inne czynności