



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Robotyka I: podstawy robotyki i sterowania [S1SI1E>ROB1]

Przedmiot

Kierunek studiów

Sztuczna inteligencja/Artificial Intelligence

Rok/Semestr

2/4

Studia w zakresie (specjalność)

–

Profil studiów

ogólnoakademicki

Poziom studiów

pierwszego stopnia

Język oferowanego przedmiotu

angielski

Forma studiów

stacjonarne

Wymagalność

obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład

30

Laboratorium

30

Inne

0

Ćwiczenia

0

Projekty/seminaria

0

Liczba punktów ECTS

4,00

Koordynatorzy

dr hab. inż. Dominik Belter prof. PP
dominik.belter@put.poznan.pl

Wykładowcy

Wymagania wstępne

Podstawowa wiedza dotycząca matematyki w zakresie operacji na macierzach i równań różniczkowych. Podstawowe umiejętności programowania w języku Python, umiejętność interpretacji kodu napisanego w języku C++.

Cel przedmiotu

Celem przedmiotu jest zapoznanie studentów z głównymi narzędziami dotyczącymi robotyki i teorii sterowania. Studenci poznają podstawowe metody, techniki oraz algorytmy związane z przekształceniami dla brył sztywnych w przestrzeni 3D, kinematyką ramion robotycznych, systemami sterowania, modelowaniem systemów dynamicznych i estymacji ich stanu. Przedstawiane są również systemy percepcji i zasady działania różnych typów sensorów stosowanych w robotyce mobilnej.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

K1st_W4: zna i rozumie podstawowe techniki, metody, algorytmy oraz narzędzia wykorzystywane w procesie rozwiązywania zadań informatycznych oraz problemów sztucznej inteligencji, w tym m.in. do grupowania, klasyfikacji, optymalizacji oraz wspomagania decyzji

K1st_W5: ma podstawową wiedzę o istotnych kierunkach rozwoju i najważniejszych osiągnięciach sztucznej inteligencji rozumianej jako istotna dziedzina informatyki czerpiąca z osiągnięć innych dyscyplin naukowych oraz dostarczająca dla nich rozwiązań o potencjale praktycznym; zna historię i aktualne trendy w sztucznej inteligencji

K1st_W6 ma uporządkowaną, podbudowaną teoretycznie podstawową wiedzę z zakresu architektury komputerów oraz robotyki, przydatną do modelowania, projektowania oraz kontroli systemów komputerowych oraz robotycznych

K1st_W9 ma wiedzę nt. bezpieczeństwa, zagrożeń oraz zagadnień etycznych związanych z tworzeniem oraz wykorzystaniem systemów informatycznych ze szczególnym uwzględnieniem sztucznej inteligencji Umiejętności

K1st_U3: potrafi formułować i rozwiązywać złożone problemy dotyczące eksploracji danych, optymalizacji oraz podejmowania decyzji, stosując odpowiednio dobrane metody takie jak algorytmy grupowania, techniki klasyfikacji, podejścia do optymalizacji, metody przeszukiwania grafu lub narzędzia analizy decyzji

K1st_U7 potrafi dokonać krytycznej analizy oraz oceny sposobu funkcjonowania systemów informatycznych oraz działania metod sztucznej inteligencji

K1st_U9: ma umiejętność prostej adaptacji istniejących oraz formułowania i implementacji nowych algorytmów w języku Python, w tym algorytmów typowych dla różnych nurtów sztucznej inteligencji takich jak eksploracja danych, uczenie maszynowe, sztuczne sieci neuronowe, analiza decyzji lub optymalizacja

K1st_U11: potrafi wykorzystywać oraz adaptować modele zachowań inteligentnych (np. algorytmy ewolucyjne, sztuczne sieci neuronowe czy metody wspomagania decyzji) oraz narzędzia informatyczne symulujące te zachowania

K1st_U12: potrafi modelować, projektować oraz kontrolować proste systemy robotyczne

Kompetencje społeczne

K1st_K1: rozumie, że w informatyce ze szczególnym uwzględnieniem sztucznej inteligencji wiedza i umiejętności bardzo szybko stają się przestarzałe, dostrzegając przy tym potrzebę ciągłego doskonalenia oraz podnoszenia własnych kompetencji

K1st_K2: ma świadomość istotności wiedzy i badań naukowych związanych z informatyką i sztuczną inteligencją w rozwiązywaniu praktycznych problemów o kluczowym znaczeniu dla funkcjonowania jednostek, firm, organizacji oraz całego społeczeństwa w takich przykładowych obszarach zastosowań jak transport, ochrona zdrowia, edukacja, bezpieczeństwo publiczne czy rozrywka

K1st_K3: zna przykłady wadliwie działających systemów sztucznej inteligencji, które doprowadziły do strat ekonomicznych, społecznych lub środowiskowych

K1st_K5: potrafi myśleć i działać w sposób przedsiębiorczy, m.in. znajdując komercyjne zastosowania dla tworzonych systemów sztucznej inteligencji, mając na uwadze nie tylko korzyści ekonomiczne, ale również aspekty prawne i społeczne

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Wykłady: zaliczenie przeprowadzone na ostatnim wykładzie. Studenci muszą rozwiązać test składający się z 31 pytań. Każde zadanie ma 4 odpowiedzi, z których jedna jest poprawna. Punkty za zadania są sumowane i następująca skala jest wykorzystywana do określenia oceny: <50% - 2.0, [50% , 60%) - 3.0, [60% , 70%) - 3.5, [70% , 80%) - 4.0, [80% , 90%) - 4.5, and [90% , 100%] - 5.0.

Laboratoria: Zaliczenie w formie quizu na ostatnich zajęciach obejmującego praktyczne aspekty zadań realizowanych w formie instrukcji w trakcie laboratoriów. Test składa się z 30 pytań, każde pytanie ma 4 odpowiedzi, gdzie 1 odpowiedź jest poprawna. Punkty za zadania są sumowane i następująca skala jest wykorzystywana do określenia oceny: <50% - 2.0, [50% , 60%) - 3.0, [60% , 70%) - 3.5, [70% , 80%) - 4.0, [80% , 90%) - 4.5, and [90% , 100%] - 5.0.

Treści programowe

Celem przedmiotu jest zapoznanie studentów z głównymi narzędziami dotyczącymi robotyki i teorii sterowania. Studenci poznają podstawowe metody, techniki oraz algorytmy związane z przekształceniami dla brył sztywnych w przestrzeni 3D, kinematyką ramion robotycznych, systemami sterowania, modelowaniem systemów dynamicznych i estymacji ich stanu. Przedstawiane są również systemy percepcji i zasady działania różnych typów sensorów stosowanych w robotyce mobilnej.

Tematyka zajęć

1. Wprowadzenie do robotyki, główne dziedziny zastosowań oraz przykładowe zastosowania z ostatnich lat oraz główne trendy rozwojowe.
2. Wprowadzenie do Robot Operating System
3. Programowanie w Robot Operating System
4. Przekształcenia i podstawowe koncepty w robotyce
5. Kinematyka łańcuchów kinematycznych
6. Podstawowe koncepty w teorii sterowania
7. Reprezentacja obiektów w przestrzeni stanu
8. Obserwatory stanu i filtr Kalmana.
9. Systemy percepcji w robotyce
10. Klasyczne systemy wizyjne w robotyce
11. Roboty mobilne

Metody dydaktyczne

Wykład: slajdy multimedialne dotyczące różnych dziedzin robotyki i teorii sterowania, ilustrowane przykładami i scenariuszami aplikacji.

Laboratoria: rozwiązywanie zadań programistycznych i uruchamianie gotowego oprogramowania wykorzystywanego w robotyce.

Literatura

- Mark Mitchell, Jeffrey Oldham, Alex Samuel, Advanced Linux Programming,
- Robot Operating System (ROS), Springer 2016
- Peter Corke, Robotics, Vision, and Control: Fundamental Algorithms in MATLAB.
- Bruno Siciliano, Oussama Khatib (Eds), Springer Handbook of Robotics.
- Tutorial ROS: <http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials>
- D Belter, P Skrzypczyński, Rough terrain mapping and classification for foothold selection in a walking robot, Journal of Field Robotics 28 (4), 497-528

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	100	4,00
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	60	2,50
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych/ćwiczeń, przygotowanie do kolokwium/egzaminu, wykonanie projektu)	40	1,50