



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	MODELOWANIE I PODSTAWY IDENTYFIKACJI, PG_00038131						
Kierunek studiów	Automatyka, robotyka i systemy sterowania						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2019 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu			2021/2022		
Poziom kształcenia	I stopnia - inżynierskie	Grupa zajęć			Grupa zajęć fakultatywnych Grupa zajęć powiązanych z prowadzonymi badaniami naukowymi w dziedzinie nauki związanej z kierunkiem - profil ogólnoakademicki		
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji			na uczelni		
Rok studiów	3	Język wykładowy			polski		
Semestr studiów	5	Liczba punktów ECTS			4.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia			egzamin		
Jednostka prowadząca	Wydział Elektrotechniki i Automatyki -> Katedra Elektrotechniki -> Systemów Sterowania i Informatyki						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot	dr hab. inż. Michał Grochowski					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu	dr hab. inż. Michał Grochowski dr hab. inż. Kazimierz Duzinkiewicz dr inż. Bartosz Puchalski dr inż. Agnieszka Mikołajczyk-Bareła					
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	30.0	15.0	15.0	0.0	0.0	60
W tym liczba godzin zajęć na odległość: 0.0							
Aktywność studenta i liczba godzin pracy	Aktywność studenta	Udział w zajęciach dydaktycznych, objętych planem studiów	Udział w konsultacjach		Praca własna studenta		RAZEM
	Liczba godzin pracy studenta	60	8.0		32.0		100
Cel przedmiotu	Prezentacja podstawowych nowoczesnych metod modelowania systemów oraz estymacji ich parametrów. Przedstawione zostaną technologie analityczne, rozmyte i neuronowe.						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy		Efekt z przedmiotu		Sposób weryfikacji i oceny efektu		
	[K6_U07] potrafi budować i analizować modele układów i systemów z zakresu związanego z systemami sterowania i automatyką		Student potrafi zaplanować przygotować i przeprowadzić eksperymenty, pomiary i symulacje komputerowe do oceny realizacji zadań z zakresu modelowania i identyfikacji systemów		[SU1] Ocena realizacji zadania [SU4] Ocena umiejętności korzystania z metod i narzędzi [SU5] Ocena umiejętności zaprezentowania wyników realizacji zadania		
[K6_W07] ma podstawową wiedzę związaną z systemami sterowania i automatyki		- Student potrafi budować modele matematyczne obiektów i procesów dynamicznych - Student bada symulacyjnie i eksperymentalnie zachowanie się obiektów dynamicznych. - Student formułuje i rozwiązuje zagadnienia optymalizacyjne z ograniczeniami.		[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej			

Treści przedmiotu	<p>WYKŁAD</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Sygnały deterministyczne - modele parametryczne i nieparametryczne sygnałów deterministycznych. Multipleksowanie i demultipleksowanie, próbkowanie i ekstrapolowanie, przetwarzanie A/C i C/A. Wybrane modele sygnałów deterministycznych. Sygnały losowe 2. Teoria systemów w modelowaniu i identyfikacji: Kategorie systemów. Modele statyczne i dynamiczne. Modele liniowe i nieliniowe. Modele ciągłe i dyskretne. Rodzaje opisu. Linearyzacja. 3. Modele parametryczne i nieparametryczne. Modelowanie fenomenologiczne, modelowanie behawioralne i modelowanie mieszane - grey box modelling. Etapy modelowania. 4. Modelowanie fenomenologiczne: Przykłady modeli systemów - ciągłych i dyskretnych, liniowych i nieliniowych, stacjonarnych i niestacjonarnych, deterministycznych i stochastycznych. Modelowanie niepewności. Modelowanie z wykorzystaniem technologii rozmytych. Systemy wnioskowania rozmytego. Struktury modeli rozmytych - modele Mamdani'ego, modele Larsen'a, modele Takagi-Sugeno, modele Tsukamoto. 5. Metody optymalizacji w identyfikacji: Zagadnienia optymalizacji dla modeli parametrycznych. Kryteria optymalizacji. Metody optymalizacji bez ograniczeń i ograniczeniami. Podstawy użycia algorytmów genetycznych. 6. Modelowanie behawioralne i identyfikacja: Identyfikacja systemów - zadania. Modele liniowe i nieliniowe względem parametrów. Metoda najmniejszych kwadratów. Modelowanie z wykorzystaniem technologii neuronowych; uczenie modeli neuronowych. 7. Modelowanie z wykorzystaniem technik mieszanych; przykłady zaawansowanych zastosowań: Modele neuronowo - rozmyte i ich strojenie. Przykłady modeli mieszanych. <p>ĆWICZENIA AUDYTORYJNE</p> <ul style="list-style-type: none"> • Systemy ciągłe - budowa modeli fenomenologicznych z praw zachowania. • Tworzenie schematów analogowych. • Linearyzacja. • Sygnały ciągłe/sygnały dyskretne - różnice, sposoby konwersji. • Systemy dyskretne - definicje, analiza. • Wybrane zagadnienia z optymalizacji. • Systemy rozmyte - definicje, własności, wnioskowanie rozmyte. <p>ĆWICZENIA LABORATORYJNE</p> <ul style="list-style-type: none"> • Systemy ciągłe - budowa nieliniowych modeli fenomenologicznych z praw zachowania. • Linearyzacja. • Modelowanie układów dyskretnych. • Estymacja parametrów modeli, metoda najmniejszych kwadratów. • Logika rozmyta - podstawy wnioskowania. 														
Wymagania wstępne i dodatkowe	Nie ma wymagań														
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	<table border="1"> <thead> <tr> <th data-bbox="448 1382 794 1413">Sposób oceniania (składowe)</th> <th data-bbox="794 1382 1141 1413">Próg zaliczeniowy</th> <th data-bbox="1141 1382 1487 1413">Składowa oceny końcowej</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="448 1420 794 1451">Laboratorium</td> <td data-bbox="794 1420 1141 1451">80.0%</td> <td data-bbox="1141 1420 1487 1451">15.0%</td> </tr> <tr> <td data-bbox="448 1458 794 1489">Egzamin</td> <td data-bbox="794 1458 1141 1489">60.0%</td> <td data-bbox="1141 1458 1487 1489">70.0%</td> </tr> <tr> <td data-bbox="448 1496 794 1518">Ćwiczenia</td> <td data-bbox="794 1496 1141 1518">70.0%</td> <td data-bbox="1141 1496 1487 1518">15.0%</td> </tr> </tbody> </table>			Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej	Laboratorium	80.0%	15.0%	Egzamin	60.0%	70.0%	Ćwiczenia	70.0%	15.0%
Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej													
Laboratorium	80.0%	15.0%													
Egzamin	60.0%	70.0%													
Ćwiczenia	70.0%	15.0%													
Zalecana lista lektur	<table border="1"> <tbody> <tr> <td data-bbox="448 1525 794 1771">Podstawowa lista lektur</td> <td colspan="2" data-bbox="794 1525 1487 1771"> <ol style="list-style-type: none"> 1. Roffel, B., Betlem, B. (2006). Process Dynamic and Control. Modelling for Control and Prediction. John Wiley & Sons, Ltd. 2. Hangos, K.M., Cameron, I.T. (2001). Process Modelling and Model Analysis. Academic Press, Ltd. 3. Englezos, P., Kalogerakis, N. (2001). Applied Parameter Estimation for Chemical Engineers. Marcel Dekker, Inc. 4. Ljung, L. (1999). System Identification. Theory for the User. Prentice Hall. 5. Söderström, T., Stoica, P. (1997). Identyfikacja systemów. PWN, Warszawa 1997 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="448 1778 794 1877">Uzupełniająca lista lektur</td> <td colspan="2" data-bbox="794 1778 1487 1877"> <ol style="list-style-type: none"> 1. Ljung, L., Glad, T. (1994). Modelling of Dynamic Systems. Prentice Hall. 2. Wellstead, P.E. (2000). Introduction to Physical System Modelling. Academic Press Ltd. </td> </tr> <tr> <td data-bbox="448 1883 794 1906">Adresy eZasobów</td> <td colspan="2" data-bbox="794 1883 1487 1906"></td> </tr> </tbody> </table>			Podstawowa lista lektur	<ol style="list-style-type: none"> 1. Roffel, B., Betlem, B. (2006). Process Dynamic and Control. Modelling for Control and Prediction. John Wiley & Sons, Ltd. 2. Hangos, K.M., Cameron, I.T. (2001). Process Modelling and Model Analysis. Academic Press, Ltd. 3. Englezos, P., Kalogerakis, N. (2001). Applied Parameter Estimation for Chemical Engineers. Marcel Dekker, Inc. 4. Ljung, L. (1999). System Identification. Theory for the User. Prentice Hall. 5. Söderström, T., Stoica, P. (1997). Identyfikacja systemów. PWN, Warszawa 1997 		Uzupełniająca lista lektur	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ljung, L., Glad, T. (1994). Modelling of Dynamic Systems. Prentice Hall. 2. Wellstead, P.E. (2000). Introduction to Physical System Modelling. Academic Press Ltd. 		Adresy eZasobów					
Podstawowa lista lektur	<ol style="list-style-type: none"> 1. Roffel, B., Betlem, B. (2006). Process Dynamic and Control. Modelling for Control and Prediction. John Wiley & Sons, Ltd. 2. Hangos, K.M., Cameron, I.T. (2001). Process Modelling and Model Analysis. Academic Press, Ltd. 3. Englezos, P., Kalogerakis, N. (2001). Applied Parameter Estimation for Chemical Engineers. Marcel Dekker, Inc. 4. Ljung, L. (1999). System Identification. Theory for the User. Prentice Hall. 5. Söderström, T., Stoica, P. (1997). Identyfikacja systemów. PWN, Warszawa 1997 														
Uzupełniająca lista lektur	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ljung, L., Glad, T. (1994). Modelling of Dynamic Systems. Prentice Hall. 2. Wellstead, P.E. (2000). Introduction to Physical System Modelling. Academic Press Ltd. 														
Adresy eZasobów															
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<ul style="list-style-type: none"> • budowa modelu złożonego obiektu dynamicznego w środowisku Matlab/Simulink; • estymacja parametrów modelu dynamicznego; • modelowanie procesów przy pomocy zbiorów rozmytych; • wprowadzenie do sztucznych sieci neuronowych. 														
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy														