



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Detekcja zmian w sygnałach, PG_00048470						
Kierunek studiów	Automatyka, cybernetyka i robotyka						
Data rozpoczęcia studiów	luty 2024 r.		Rok akademicki realizacji przedmiotu		2023/2024		
Poziom kształcenia	II stopnia		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	1		Język wykładowy		polski		
Semestr studiów	1		Liczba punktów ECTS		1.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki		Forma zaliczenia		zaliczenie		
Jednostka prowadząca	Wydział Elektroniki, Telekomunikacji i Informatyki -> Katedra Systemów Decyzyjnych i Robotyki						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot		dr inż. Janusz Kozłowski				
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu		dr inż. Janusz Kozłowski				
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	15.0	0.0	0.0	0.0	0.0	15
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	15		2.0		8.0	25
Cel przedmiotu	Przyswojenie zasad matematycznego modelowania systemów dynamicznych. Poszerzenie wiedzy na temat algorytmów identyfikacji parametrycznej i detekcji zmian. Praktyczna implementacja algorytmów.						

Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy	Efekt z przedmiotu	Sposób weryfikacji i oceny efektu
	[K7_U03] potrafi zaprojektować, zgodnie z zadaną specyfikacją, oraz wykonać typowe dla kierunku studiów złożone urządzenie, obiekt, system lub zrealizować proces, używając odpowiednio dobranych metod, technik, narzędzi i materiałów, korzystając ze standardów i norm inżynierskich, stosując właściwe dla kierunków studiów technologie i wykorzystując doświadczenie zdobyte w środowisku zajmującym się zawodowo działalnością inżynierską	Student zdobył praktyczną wiedzę dotyczącą matematycznego modelowania układów sterowania, poznał metody identyfikacji modeli deterministycznych i stochastycznych.	[SU4] Ocena umiejętności korzystania z metod i narzędzi
	[K7_W03] zna i rozumie w pogłębionym stopniu budowę i zasady działania komponentów i systemów związanych z kierunkiem studiów, w tym teorie, metody i złożone zależności między nimi oraz wybrane zagadnienia szczegółowe – właściwe dla programu kształcenia	Student zdobył praktyczną wiedzę dotyczącą zastosowań procedur bieżącej detekcji i identyfikacji. Student poznał analityczne metody badania algorytmów.	[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej
	[K7_K02] jest gotów do krytycznej oceny odbieranych treści, uznawania znaczenia wiedzy w rozwiązywaniu problemów poznawczych i praktycznych	Student rozwiązał praktyczne problemy stosując ekspercką wiedzę nt. identyfikacji systemów oraz racjonalnie porównuje różne podejścia.	[SK2] Ocena postępów pracy
Treści przedmiotu	<p>Wybrane zastosowania metod detekcyjnych.</p> <p>Modele deterministyczne i losowe. Metody dyskretnej aproksymacji opisów ciągłych z wykorzystaniem liniowych filtrów całkujących i funkcji momentowych Poissona.</p> <p>Ocena parametrów procesowych i detekcja zmian parametrów metodami identyfikacji parametrycznej: własności algorytmów.</p> <p>Metoda najmniejszych kwadratów: algorytmy rekursywne i nierekursywne.</p> <p>Metoda zmiennych instrumentalnych, własności metody i wybór zmiennych instrumentalnych.</p> <p>Śledzenie zmian parametrów procesowych z wykorzystaniem mechanizmu ważenia błędów.</p> <p>Odporne na przekłamania pomiarowe algorytmy identyfikacji wywiedzione z minimalizacji niekwadratowych funkcji kryterialnych. Zastosowania odpornych algorytmów w diagnostyce.</p> <p>Minimalizacja niekwadratowych funkcji kryterialnych: metoda simpleksów i metoda iteracyjno-rekursywna.</p> <p>Bezpośrednia metoda identyfikacji systemów ciągłych.</p> <p>Identyfikacja systemów z opóźnieniem transportowym, systemów z nieliniowościami i systemów o stałych rozłożonych.</p>		
Wymagania wstępne i dodatkowe			
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	Test końcowy z teorii. Wymagane jest uzyskanie co najmniej 13 z 25 pkt. możliwych do zdobycia. Czas testu: 60 minut.	50.0%	100.0%

Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur	<p>Basseville M., Nikiforov I.V.: Detection of abrupt changes: theory and application. Prentice-Hall Inc., 1993.</p> <p>Ljung L.: System identification. Theory for the user. Prentice-Hall Inc., 1987.</p> <p>Korbicz J., Kościelny J.M., Kowalczyk Z., Cholewa W. (Editors): Fault diagnosis: models, artificial intelligence, applications. Springer, Berlin New York, 2004.</p>
	Uzupełniająca lista lektur	Anderson B.D.O., Moore J.B.: Optimal filtering. Information and System Sciences Series. Prentice-Hall Inc., 1979.
	Adresy eZasobów	Adresy na platformie eNauczanie:
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<ol style="list-style-type: none"> 1. Omów skrótkowo znane zastosowania algorytmów wykrywających zmiany w sygnałach. Wyjaśnij dlaczego tzw. gwałtowne zmiany to nie koniecznie duże zmiany wartości sygnału. 2. Wymień i skrótkowo opisz typowe wskaźniki używane do oceny jakości wykrywania zmian w sygnałach. 3. Porównaj filtrację optymalną Kalmana i Wienera. Wskaż dodatkowe korzyści wynikające ze stosowania filtru Kalmana. 4. Porównaj tzw. bezpośrednią i pośrednią metodę identyfikacji obiektów z czasem ciągłym. Wymień zalety i wady obydwu podejść. 5. Opisz bezpośredni sposób identyfikacji obiektów ciągłych oparty na metodzie liniowych filtrów całkujących (LIF). Podaj transmitancję LIF i wyprowadź końcowy wzór numerycznej realizacji operatora LIF z wykorzystaniem podstawienia biliniowego. Sformułuj i uzasadnij regułę heurystyczną dotyczącą doboru horyzontu całkowania. 	
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy	