



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	MODELOWANIE I IDENTYFIKACJA, PG_00057474						
Kierunek studiów	Automatyka, robotyka i systemy sterowania						
Data rozpoczęcia studiów	luty 2025 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu	2024/2025				
Poziom kształcenia	II stopnia	Grupa zajęć					
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji	na uczelni				
Rok studiów	1	Język wykładowy	polski				
Semestr studiów	1	Liczba punktów ECTS	3.0				
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia	zaliczenie				
Jednostka prowadząca	Wydział Elektrotechniki i Automatyki -> Katedra Automatyki						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Od odpowiedzialny za przedmiot	dr hab. inż. Michał Grochowski					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu	dr hab. inż. Michał Grochowski dr inż. Bartosz Puchalski					
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	30.0	0.0	0.0	15.0	0.0	45
	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	45	10.0	20.0	75		
Cel przedmiotu	Prezentacja zaawansowanych 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	
	[K7_U06] potrafi zaplanować przygotować i przeprowadzić eksperymenty, pomiary i symulacje komputerowe do oceny realizacji zadań z zakresu automatyki i robotyki		Bada symulacyjnie i eksperymentalnie zachowanie się obiektów dynamicznych. Wybiera odpowiednie metody analityczne i symulacyjne do rozwiązywania zadań z zakresu automatyki i robotyki.			[SU1] Ocena realizacji zadania	
	[K7_W14] ma wiedzę z zakresu modelowania matematycznego, identyfikacji, optymalizacji, wspomagania decyzji oraz sterowania, zna metody implementacji zaawansowanych algorytmów sterowania w urządzeniach przemysłowych		Modeluje obiekty dynamiczne i układy sterowania. Wybiera odpowiednią metodę modelowania, identyfikacji i weryfikacji obiektów i systemów sterowania			[SW3] Ocena wiedzy zawartej w opracowaniu tekstowym i projektowym	
Treści przedmiotu	WYKŁAD. Repetytorium z modelowania i podstaw identyfikacji, zakres studiów I stopnia. Podstawy metod probabilistycznych. Podstawy modelowania matematycznego obiektów rzeczywistych (statyka i dynamika procesów). Elementy weryfikacji modeli. Zagadnienia optymalnego planowania eksperymentów. Identyfikacja parametrów na podstawie modeli (wielkości niemierzalne i nieobserwowalne). Identyfikacja transmitancji układów złożonych i wielowymiarowych. Identyfikacja równań stanu. Strojenie modeli. Modele neuronowe. ĆWICZENIA LABORATORYJNE. Identyfikacja parametrów modeli dynamicznych o parametrach stacjonarnych i niestacjonarnych. Modelowanie i identyfikacja parametrów przy pomocy sztucznych sieci neuronowych. Modelowanie i sterowanie rozmyte.						
Wymagania wstępne i dodatkowe	Umiejetności matematycznego opisu zjawisk fizycznych i złożonych procesów technicznych. Wiedza z przedmiotu Matematyka (0411200001, 0411200002), Metody numeryczne (0411200009), Optymalizacja i podejmowanie decyzji (0411200030) oraz Metody i podstawy identyfikacji (0411210003)						

Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	Ćwiczenia praktyczne	60.0%	30.0%
	Kolokwia w czasie semestru	50.0%	70.0%
Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur	1. Stolec L.: Wstęp do metod optymalizacji i identyfikacji: ćwiczenia i laboratorium, Wyd. PG, Gdańsk 1985. 2. Piegat A.: Modelowanie i sterowanie rozmyte, Exit, Warszawa 1999 3. Gajek L., Kałużka M.: Wnioskowanie statystyczne, WNT, Warszawa 1994 4. Mańczak K.: Metody identyfikacji wielowymiarowych obiektów sterowania, WNT, Warszawa 1971.	
	Uzupełniająca lista lektur	1. Lindgren B.: Elementy teorii decyzji, WNT, Warszawa 1977 2. Volk W.: Statystyka stosowana dla inżynierów, WNT, Warszawa 1973 3. Stoderstrom T., Stoica P.: Identyfikacja systemów, PWN 1997	
	Adresy eZasobów	Adresy na platformie eNauczanie: MODELOWANIE I IDENTYFIKACJA [ARiSS][2024/25] - Moodle ID: 43422 https://enauczanie.pg.edu.pl/moodle/course/view.php?id=43422	
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	<ul style="list-style-type: none"> • identyfikacja parametrów modelu obiektu dynamicznego przy pomocy metody najmniejszych kwadratów; • budowa systemu wnioskowania rozmytego dla celów sterowania; • budowa modelu neuronowego w oparciu o dane pomiarowe dla celów sterowania. 		
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy		

Dokument wygenerowany elektronicznie. Nie wymaga pieczęci ani podpisu.