



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	Sterowanie adaptacyjne, PG_00048445						
Kierunek studiów	Automatyka, cybernetyka i robotyka						
Data rozpoczęcia studiów	luty 2021 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu	2021/2022				
Poziom kształcenia	II stopnia	Grupa zajęć	Grupa zajęć fakultatywnych Grupa zajęć powiązanych z prowadzonymi badaniami naukowymi w dziedzinie nauki związanej z kierunkiem - profil ogólnookademycki				
Forma studiów	stacjonarne	Sposób realizacji	na uczelni				
Rok studiów	1	Język wykładowy	polski				
Semestr studiów	2	Liczba punktów ECTS	1.0				
Profil kształcenia	ogólnookademycki	Forma zaliczenia	zaliczenie				
Jednostka prowadząca	Wydział Elektroniki -> Telekomunikacji i Informatyki -> Katedra Systemów Automatyki						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot	dr inż. Piotr Kaczmarek					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu	dr hab. inż. Michał Meller dr inż. Piotr Kaczmarek					
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	Przedstawienie zasad i podstawowych technik sterowania adaptacyjnego						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy	Efekt z przedmiotu			Sposób weryfikacji i oceny efektu		
	[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	Zna i rozumie budowę i zasadę działania układów regulacji adaptacyjnej Zna i rozumie wybrane algorytmy sterowania adaptacyjnego z adaptacją bezpośrednią i pośrednią Zna i rozumie algorytmy identyfikacji parametrycznej układów dynamicznych oraz ich rolę w układach regulacji adaptacyjnej			[SW2] Ocena wiedzy zawartej w prezentacji		
	[K7_W06] zna i rozumie w pogłębionym stopniu podstawowe procesy zachodzące w cyklu życia urządzeń, obiektów i systemów technicznych	Zna i rozumie źródła zmian w modelu liniowym sterowanego obiektu			[SW1] Ocena wiedzy faktograficznej		
	[K7_U02] potrafi wykonywać zadania związane z kierunkiem studiów oraz formułować i rozwiązywać problemy z wykorzystaniem nowej wiedzy z fizyki i innych dziedzin nauki	Potrafi zaimplementować wybrany sterownik adaptacyjny.			[SU1] Ocena realizacji zadania		
Treści przedmiotu	1. Wprowadzenie 2. Metody identyfikacji parametrycznej układów dynamicznych 3. Adaptacyjny sterownik z pozycjonowaniem biegunów 4. Adaptacyjne regulatory stochastyczne 5. Sterowanie dualne 6. Adaptacyjne układy sterowania kompensacyjnego 7. Analiza układów adaptacyjnych 8. Implementacja sterowników adaptacyjnych						
Wymagania wstępne i dodatkowe	Znajomość teorii sterowania w czasie dyskretnym						

Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)	Próg zaliczeniowy	Składowa oceny końcowej
	Implementacja wybranego sterownika adaptacyjnego	60.0%	100.0%
Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur	K. J. Astrom, B. Wittenmark, Adaptive Control, Addison-Wesley, 1995	
	Uzupełniająca lista lektur	S. Sastry, M. Bodson, Adaptive Control: Stability, Convergence and Robustness, Prentice Hall 1994	
	Adresy eZasobów		
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania			
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy		