

POLITECHNIKA KRAKOWSKA IM. TADEUSZA KOŚCIUSZKI

KARTA PRZEDMIOTU

obowiązuje studentów rozpoczynających studia w roku akademickim 2022/2023

Wydział Mechaniczny

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka

Profil: Ogólnoakademicki

Forma studiów: niestacjonarne

Kod kierunku: A

Stopień studiów: II

Specjalności: Sterowanie i monitoring maszyn i urządzeń

1 INFORMACJE O PRZEDMIOCIE

NAZWA PRZEDMIOTU	Podstawy optymalnego sterowania
NAZWA PRZEDMIOTU W JĘZYKU ANGIELSKIM	
KOD PRZEDMIOTU	WM AIR oIIN C4 22/23
KATEGORIA PRZEDMIOTU	Przedmioty specjalnościowe
LICZBA PUNKTÓW ECTS	2.00
SEMESTRY	3

2 RODZAJ ZAJĘĆ, LICZBA GODZIN W PLANIE STUDIÓW

SEMESTR	WYKŁAD	ĆWICZENIA	LABORATORIUM	LABORATORIUM KOMPUTERO- WE	PROJEKT	SEMINARIUM
3	9	9	0	0	0	0

3 CELE PRZEDMIOTU

Cel 1 Wprowadzenie do optymalizacji parametrycznej i funkcjonalnej układów sterowania ciągłych i dyskretnych.

4 WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

- 1 Znajomość Podstaw automatyki na poziomie inżynierskim
- 2 Zaliczona Teoria sterowania
- 3 Znajomość metod rozwiązywania równań różniczkowych zwyczajnych i cząstkowych

5 EFEKTY KSZTAŁCENIA

- EK1 Umiejętności** Absolwent opanował umiejętności z zakresu formułowania modeli optymalizacyjnych dla problemu wyznaczania najlepszej strategii sterownia, określić metodę jego rozwiązania.
- EK2 Umiejętności** Absolwent nabył umiejętności rozwiązywania prostych zadań optymalizacyjnych dla przyjętego kryterium optymalizacyjnego, uwzględniając cel sterowania i ograniczenia.
- EK3 Wiedza** Absolwent ma wymaganą wiedzę z teorii sterowania układów ciągłych i dyskretnych w zakresie podstaw optymalnego sterowania.
- EK4 Wiedza** Absolwent rozróżnia zagadnienia optymalizacji parametrycznej i funkcjonalnej. Rozumie rolę celu sterowania, ograniczeń w tym stabilności, warunków początkowych/końcowych, sterowalności obserwowalności.

6 TREŚCI PROGRAMOWE

WYKŁAD		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
W1	Sterowalność, obserwowalność i stabilność układów automatycznej regulacji jako warunki konieczne sterowania optymalnego.	1
W2	Wstęp do sterowania optymalnego, pojęcia podstawowe. Kryteria optymalności.	1
W3	Optymalizacja parametryczna i funkcyjna w zadaniach sterowania.	1
W4	Metody wariacyjne: Lagrangea, Bolzy.	1
W5	Zagadnienia czasoptymalne, zasada Hamiltona, problemy liniowo kwadratowe.	2
W6	Zasada maksimum Pontriagina.	1
W7	Zasada optymalności Bellmana; układy ciągłe i dyskretne.	1
W8	Wstęp do stochastycznego programowania dynamicznego dla problemów optymalnego sterowania z czasem dyskretnym.	1

ĆWICZENIA		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN

ĆWICZENIA		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
C1	Modele matematyczne układów sterowania w dziedzinie czasu i częstotliwości.	1
C2	Warunki sterowalności, obserwowalności i stabilności jako ograniczenia w sformułowaniach problemów optymalizacyjnych.	1
C3	Metody wariacyjne w rozwiązywaniu szczególnych zadań optymalizacyjnych.	2
C4	Wyznaczanie macierzy Riccatiego i macierzy wzmocnień regulatorów LQR.	2
C5	Hamiltonian, sterowanie czasooptymalne. Zasada maksimum.	2
C6	Rozwiązywanie zadań optymalizacyjnych z czasem dyskretnym.	1

7 NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE

N1 Narzędzie 1 Wykłady

N2 Narzędzie 2 Zadania tablicowe

N3 Narzędzie 3 Prezentacje i symulacje komputerowe

8 OBCIĄŻENIE PRACĄ STUDENTA

FORMA AKTYWNOŚCI	ŚREDNIA LICZBA GODZIN NA ZREALIZOWANIE AKTYWNOŚCI
Godziny kontaktowe z nauczycielem akademickim, w tym:	
Godziny wynikające z planu studiów	18
Konsultacje przedmiotowe	15
Egzaminy i zaliczenia w sesji	5
Godziny bez udziału nauczyciela akademickiego wynikające z nakładu pracy studenta, w tym:	
Przygotowanie się do zajęć, w tym studiowanie zalecanej literatury	22
Opracowanie wyników	0
Przygotowanie raportu, projektu, prezentacji, dyskusji	0
SUMARYCZNA LICZBA GODZIN DLA PRZEDMIOTU WYNIKAJĄCA Z CAŁEGO NAKŁADU PRACY STUDENTA	60
SUMARYCZNA LICZBA PUNKTÓW ECTS DLA PRZEDMIOTU	2.00

9 SPOSOBY OCENY

OCENA FORMUJĄCA

F1 Ocena 1 Kolokwium

F2 Ocena 2 Ocena odpowiedzi

OCENA PODSUMOWUJĄCA

P1 Ocena 1 Średnia ważona ocen formujących

WARUNKI ZALICZENIA PRZEDMIOTU

W1 Ocena 1 Uzyskanie pozytywnych ocen z Kolokwium 1 i Kolokwium 2

OCENA AKTYWNOŚCI BEZ UDZIAŁU NAUCZYCIELA

B1 Ocena 1 Sprawdzenie przygotowania przez odpytywanie na ćwiczeniach

B2 Ocena 2 Sprawdzenie opanowania materiału przez zadania tablicowe

KRYTERIA OCENY

EFEKT KSZTAŁCENIA 1	
NA OCENĘ 2.0	Nie spełnia wymagań na ocenę 3
NA OCENĘ 3.0	51% -60% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 3.5	61% -70% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 4.0	71% -80% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 4.5	81% -90% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 5.0	Zna podstawy modelowania matematycznego układów sterowania ciągłych i dyskretnych. Potrafi sformułować model optymalizacyjny dla problemu wyznaczania najlepszej strategii sterowania i zaproponować metodę jego rozwiązania.
EFEKT KSZTAŁCENIA 2	
NA OCENĘ 2.0	Nie spełnia wymagań na ocenę 3.
NA OCENĘ 3.0	51% -60% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 3.5	61% -70% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 4.0	71% -80% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 4.5	81% -90% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 5.0	Potrafi rozwiązać analitycznie prosty model optymalizacyjny dla zadanego kryterium optymalizacyjnego, uwzględniając cel sterowania i ograniczenia.

EFEKT KSZTAŁCENIA 3	
NA OCENĘ 2.0	Nie spełnia wymagań na ocenę 3.
NA OCENĘ 3.0	51% -60% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 3.5	61% -70% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 4.0	71% -80% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 4.5	81% -90% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 5.0	Zna metody analizy i syntezy układów sterowania układów ciągłych dyskretnych. Zna metody wyznaczania trajektorii optymalnej dla zadanego kryterium optymalizacyjnego.
EFEKT KSZTAŁCENIA 4	
NA OCENĘ 2.0	Nie spełnia wymagań na ocenę 3
NA OCENĘ 3.0	51% -60% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 3.5	61% -70% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 4.0	71% -80% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 4.5	81% -90% w stosunku do wymaga na ocenę 5.0
NA OCENĘ 5.0	Absolwent zna zasady optymalizacji parametrycznej i funkcjonalnej dla osiągnięcia zadanego celu sterowania. Rozumie rolę ograniczeń sterownia w modelu optymalizacyjnym.

10 MACIERZ REALIZACJI PRZEDMIOTU

EFEKT KSZTAŁCENIA	ODNIESIENIE DANEGO EFEKTU DO SZCZEGÓŁOWYCH EFEKTÓW ZDEFINIOWANYCH DLA PROGRAMU	CELE PRZEDMIOTU	TREŚCI PROGRAMOWE	NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE	SPOSOBY OCENY
EK1		Cel 1	W1 W2 W3 W4 W5 C1 C2 C3	N1 N2 N3	F1 F2 P1
EK2		Cel 1	W5 W6 W7 W8 C3 C4 C5 C6	N1 N2 N3	F1 F2 P1
EK3		Cel 1	W1 W2 W3 C1 C2	N1 N2 N3	F1 F2 P1

EFEKT KSZTAŁCENIA	ODNIESIENIE DANEGO EFEKTU DO SZCZEGÓŁOWYCH EFEKTÓW ZDEFINIOWANYCH DLA PROGRAMU	CELE PRZEDMIOTU	TREŚCI PROGRAMOWE	NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE	SPOSOBY OCENY
EK4		Cel 1	W4 W5 W6 W7 W8 C3 C4 C5 C6	N1 N2 N3	F1 F2 P1

11 WYKAZ LITERATURY

LITERATURA PODSTAWOWA

[1] | Górecki H. — *Optymalizacja systemów dynamicznych*, Miejscowość, 1993, PWN

LITERATURA UZUPEŁNIAJĄCA

[1] | Bubnicki — *Teoria i algorytmy sterowania*, Miejscowość, 2005, Wydawnictwo PWN

12 INFORMACJE O NAUCZYCIELACH AKADEMICKICH

OSOBA ODPOWIEDZIALNA ZA KARTĘ

dr inż. Stefan, Sławomir Chwastek (kontakt: stefan.chwastek@pk.edu.pl)

OSOBY PROWADZĄCE PRZEDMIOT

1 dr inż Stefan, Sławomir Chwastek (kontakt: stefan.chwastek@pk.edu.pl)

2 dr inż Janusz Pobędza (kontakt: janusz.pobedza@pk.edu.plkr.edu.pl)

3 dr inż. Łukasz Łacny (kontakt: llacny@pk.edu.pl)

4 dr inż. Daniel Ziemiański (kontakt: dziemianski@pk.edu.pl)

13 ZATWIERDZENIE KARTY PRZEDMIOTU DO REALIZACJI

(miejscowość, data)

(odpowiedzialny za przedmiot)

(dziekan)

PRZYJMUJĘ DO REALIZACJI (data i podpisy osób prowadzących przedmiot)

.....
.....
.....
.....