**Nazwa przedmiotu:**

Inteligentne systemy robotyczne

**Koordynator przedmiotu:**

prof. nzw. dr hab. Cezary ZIELIŃSKI

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Informatyka

**Grupa przedmiotów:**

Kierunkowe

**Kod przedmiotu:**

ISR

**Semestr nominalny:**

1 / rok ak. 2009/2010

**Liczba punktów ECTS:**

4

**Liczba godzin pracy studenta związanych z osiągnięciem efektów uczenia się:**

**Liczba punktów ECTS na zajęciach wymagających bezpośredniego udziału nauczycieli akademickich:**

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

**Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje w ramach zajęć o charakterze praktycznym:**

**Formy zajęć i ich wymiar w semestrze:**

|  |  |
| --- | --- |
| Wykład: | 30h |
| Ćwiczenia: | 0h |
| Laboratorium: | 15h |
| Projekt: | 0h |
| Lekcje komputerowe: | 0h |

**Wymagania wstępne:**

**Limit liczby studentów:**

**Cel przedmiotu:**

<P>Celem przedmiotu jest zapoznanie z zaawansowanymi problemami planowania działań, programowania i sterowania autonomicznych robotów. Wykład składa się z dwóch części. W pierwszej omawiane są zagadnienia samo-lokalizacji robota mobilnego w znanym lub czę

**Treści kształcenia:**

<P>W ramach ćwiczeń laboratoryjnych wymagana jest realizacja zadania polegającego na programowej implementacji wybranych algorytmów: samolokalizacji robota, tworzenia map środowiska, planowania ścieżek ruchu z wykorzystaniem metod geometrycznych i topolog

**Metody oceny:**

**Egzamin:**

**Literatura:**

<P> Podstawowa</P> <OL><LI>W. Szynkiewicz:<I> Nawigacja robotów autonomicznych,.</I> rozszerzony konspekt wykładu (dostępny na stronie internetowej przedmiotu). </LI> <LI>C.Zieliński, W.Szynkiewicz: <I>System MRROC++ dla robota IRp-6.</I> Raport IAiIS, Wa

**Witryna www przedmiotu:**

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe