**Nazwa przedmiotu:**

Systemy wizyjne robotów mobilnych

**Koordynator przedmiotu:**

Barbara Siemiatkowska

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia I stopnia

**Program:**

Inżynieria Pojazdów Elektrycznych i Hybrydowych

**Grupa przedmiotów:**

Specjalnościowe

**Kod przedmiotu:**

352

**Semestr nominalny:**

6 / rok ak. 2015/2016

**Liczba punktów ECTS:**

2

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

Efekty kształcenia – zdobycie wiedzy dotyczącej systemów wizyjnych robotów mobilnych.
60 godz.

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

2

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

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

1

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

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

**Wymagania wstępne:**

Umiejętność programowania, podstawy matematyki

**Limit liczby studentów:**

zgodnie z zarzadzeniem Rektora PW

**Cel przedmiotu:**

Przekazanie podstawowej wiedzy dotyczącej systemów wizyjnych w robotyce mobilnej,

**Treści kształcenia:**

Przegląd istniejących systemów wizyjnych, przetwarzanie danych wizyjnych. Budowa mapy środowiska na podstawie danych wizyjnych. Zastosowania zaawansowane.

**Metody oceny:**

2 kolokwia, ocena pracy na zajęciach laboratoryjnych

**Egzamin:**

nie

**Literatura:**

Materiały udostępniane na wykładzie

**Witryna www przedmiotu:**

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe