



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Systemy zautomatyzowanego prowadzenia pojazdów

Przedmiot

Kierunek studiów

Elektromobilność

Studia w zakresie (specjalność)

Poziom studiów

pierwszego stopnia

Forma studiów

stacjonarne

Rok/semestr

3/6

Profil studiów

ogólnoakademicki

Język oferowanego przedmiotu

polski

Wymagalność

obieralny

Liczba godzin

Wykład

30

Ćwiczenia

0

Laboratoria

15

Projekty/seminaria

0

Inne (np. online)

0

Liczba punktów ECTS

3

Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr hab. inż. Maciej Marcin Michalek, prof. PP

email: maciej.michalek@put.poznan.pl

tel. 665-2848

Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki

ul. Piotrowo 3A, Poznań

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

Wymagania wstępne

Student rozpoczynający przedmiot powinien posiadać podstawową wiedzę z zakresu kinematyki i dynamiki, automatyki serwonapędów elektrycznych oraz z zakresu podstaw teorii sterowania i systemów. Ponadto student powinien posiadać umiejętność implementacji programów w języku Matlab, umiejętność budowy i testowania schematów blokowych w środowisku Simulink, umiejętność przedstawiania i interpretacji wyników symulacyjnych i eksperymentalnych za pomocą wybranych technik informacyjno-komunikacyjnych oraz umiejętność pozyskiwania informacji ze wskazanych źródeł. Powinien również wykazywać gotowość do podjęcia współpracy w ramach zespołu.



Cel przedmiotu

Celami przedmiotu są: prezentacja wybranych zagadnień związanych z systemami zautomatyzowanego prowadzenia pojazdów kołowych, w tym robotów mobilnych, a także z inteligentnymi systemami wsparcia kierowców; zarysowanie stanu wiedzy z obszaru modelowania pojazdów kołowych i algorytmizacji sterowania zautomatyzowanymi pojazdami użytkowymi i specjalnymi (w tym przegubowymi); analiza praktycznych problemów związanych z projektowaniem i implementacją układów sterowania zautomatyzowanych pojazdów kołowych oraz przedstawienie wybranych sposobów ich rozwiązania; wykształcenie umiejętności implementacji, testowania oraz oceny jakości działania wybranych algorytmów sterowania dla zautomatyzowanych pojazdów w kontekście wybranych zadań ruchu; kształtowanie u studentów umiejętności pracy w małym zespole.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

1. Podstawowa wiedza z zakresu modelowania pojazdów kołowych na poziomie kinematyki i dynamiki; znajomość klasyfikacji i własności podstawowych kinematyk pojazdów kołowych, przegubowych i kołowo-gąsienicowych; uporządkowana podstawowa wiedza w zakresie projektowania systemów sterowania zautomatyzowanych pojazdów (szczególnie o kinematyce samochodowej i z napędem różnicowym) dla wybranych zadań sterowania; znajomość zasadniczych struktur układów sterowania zautomatyzowanych pojazdów (w tym przegubowych) oraz znajomość funkcji jakie pełnią poszczególne elementy składowe tych układów; świadomość fundamentalnych ograniczeń związanych z projektowaniem i realizacją sterowania dla pojazdów kołowych o ograniczonej mobilności; znajomość wybranych technik i algorytmów sterowania zautomatyzowanymi pojazdami oraz ich własności; znajomość praktycznych aspektów oraz zalet i ograniczeń związanych z wykorzystaniem wybranych metod sterowania w praktyce; znajomość wybranych kryteriów oceny jakości działania algorytmów sterowania. [K1_W011]
2. Podstawowa wiedza w zakresie aktualnych trendów rozwojowych w zakresie automatyzacji pojazdów użytkowych i specjalnych oraz zadań ruchu i sterowania definiowanych dla takich pojazdów; znajomość przykładów zastosowań zautomatyzowanych i zrobotyzowanych pojazdów użytkowych i specjalnych; podstawowa wiedza na temat współpracujących połączonych grup pojazdów i zautomatyzowanych systemów autostradowych; podstawowa wiedza na temat czujników stosowanych w zautomatyzowanych pojazdach; wiedza na temat wybranych systemów wsparcia manewrów dla kierowców (tzw. DAS/ADAS) i przykłady ich zastosowania. [K1_W011],[K1_W017]

Umiejętności

1. Umiejętność implementacji i testowania modeli pojazdów kołowych oraz wybranych bloków funkcjonalnych układów sterowania tych pojazdów w środowisku symulacyjnym. [K1_U04]
2. Umiejętność dokonania podstawowej analizy uzyskanej jakości sterowania i porównania wybranych algorytmów sterowania w oparciu o poznane kryteria oceny. [K1_U08]
3. Umiejętność projektowania (syntezy) układów sterowania z uwzględnieniem aspektów środowiskowych i ekonomicznych. [K1_U07]

Kompetencje społeczne

1. Umiejętność pracy w zespole w duchu odpowiedzialności za wspólnie realizowane zadania. - [K1_K05]



2. Świadomość konieczności profesjonalnego podejścia do zagadnień technicznych i ustawicznej aktualizacji wiedzy i umiejętności z obszaru zautomatyzowanych pojazdów. [K1_K01], [K1_K03]

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

A) W zakresie wykładów założone efekty kształcenia weryfikowane są przez ocenę wiedzy studenta podczas zaliczenia treści wykładowych w formie testu wyboru. Test zawiera 20 pytań, każde pytanie ma cztery odpowiedzi (A, B, C, D), z których dwie są poprawne i dwie niepoprawne. Zaznaczenie dwóch poprawnych odpowiedzi skutkuje zdobyciem 1 punktu za dane pytanie; zaznaczenie jednej poprawnej odpowiedzi i brak drugiej odpowiedzi skutkuje zdobyciem 0,5 punktu za dane pytanie; zaznaczenie jednej poprawnej i jednej niepoprawnej odpowiedzi (lub zaznaczenie dwóch niepoprawnych albo niezaznaczenie żadnej odpowiedzi) skutkuje uzyskaniem 0 punktów za dane pytanie. Zaliczenie testu na ocenę pozytywną wymaga zdobycia sumy punktów > 10 .

B) W zakresie zajęć laboratoryjnych weryfikowanie założonych efektów kształcenia realizowane jest przez ocenę wyników zadań praktycznych realizowanych przez zespoły studenckie podczas zajęć laboratoryjnych. Sprawdzeniu i ocenie podlegają: jakość działania zaimplementowanych układów sterowania oraz odpowiedzi na pytania merytoryczne związane z wykonanymi zadaniami.

Treści programowe

Program wykładu obejmuje następujące zagadnienia:

- pojęcia podstawowe: mobilność, mobilność ograniczona, kołowy pojazd autonomiczny / inteligentny / półautonomiczny / teleoperowany, pojazd zautomatyzowany, system wsparcia kierowcy, system prowadzenia pojazdu;
- stopnie automatyzacji pojazdów użytkowych wg standardu SAE J3016 (z naciskiem na poziomy 1-3);
- współczesne zastosowania i przykłady systemów zautomatyzowanego prowadzenia pojazdów i wsparcia manewrów w pojazdach użytkowych i specjalnych; przykłady robotyzacji pojazdów użytkowych; praktyczne motywacje automatyzacji pojazdów;
- cechy lokomocji kołowej i kołowo-ślizgowej;
- systemy CAV (ang. Connected Automated Vehicles) i AHS (ang. Automated Highway Systems);
- matematyczny opis modeli ruchu pojazdów samochodowych i pojazdów z napędem różnicowym do celów sterowania;
- modele kinematyki pojazdów przegubowych (N-przyczepowych i N-segmentowych) do celów sterowania;
- stopnie swobody pojazdu w ruchu płaskim i wskaźniki kinematyczne (stopień mobilności, sterowności i manewrowości), więzy kinematyczne i ich spełnienie w warunkach praktycznych (modele nieholonomiczne vs. modele bez więzów);
- sposoby przenoszenia napędu i realizacji ruchu, mechanizm różnicowy, mechanizm Ackermanna;
- wektor postury i konfiguracji platformy pojazdu, reprezentacje orientacji platformy, chwilowy środek obrotu platformy pojazdu i segmentów pojazdów przegubowych;
- podstawowe czujniki/sensory pojazdów zautomatyzowanych;
- schemat funkcjonalny układu sterowania ruchem pojazdu zautomatyzowanego;
- zadanie ruchu a zadanie sterowania; definicja wybranych zadań ruchu i zadań sterowania dla pojazdów



zautomatyzowanych oraz przykłady ich praktycznej realizacji;

- matematyczne sformułowanie zadania ruchu (generator sygnałów referencyjnych - sposoby realizacji obliczeń);
- struktury i projektowanie kaskadowych układów sterowania stosowanych w zautomatyzowanych pojazdach użytkowych i specjalnych (w tym przegubowych); opis algorytmów sterowania dla wybranych zadań sterowania;
- jakościowe kryteria porównawcze algorytmów sterowania; odporność i wrażliwość algorytmów sterowania;
- praktyczne aspekty realizacji układów sterowania dla zautomatyzowanych pojazdów: jakość sterowania w warunkach praktycznych, ograniczenia sygnałów sterujących i blok skalowania prędkości, problem pomiaru sygnałów zwrotnych, podstawowe bloki funkcjonalne układów sterowania zautomatyzowanych pojazdów;
- wybrane przykłady praktycznych i doświadczalnych systemów sterowania zautomatyzowanych pojazdów użytkowych i specjalnych (w tym przegubowych);
- wybrane systemy wsparcia manewrów (DAS/ADAS) dla kierowców pojazdów zautomatyzowanych (adaptacyjny tempomat, system sterowania plutonem pojazdów, system wsparcia manewrów dokowania pantografem autobusu elektrycznego).

Zajęcia laboratoryjne prowadzone są w formie ośmiu 2-godzinnych ćwiczeń odbywających się w laboratorium. Ćwiczenia realizowane są przez dwu- lub kilkusobowe zespoły studentów. Program laboratorium obejmuje następujące zagadnienia realizowane w środowisku Matlab-Simulink:

- implementacja i testowanie wybranych modeli pojazdów kołowych, bloku skalowania prędkości oraz generatorów sygnałów referencyjnych;
- implementacja i synteza parametryczna podrzędnych obwodów regulacji w kaskadowej strukturze układu sterowania pojazdu zautomatyzowanego;
- implementacja, uruchamianie i testowanie w środowisku szybkiego prototypowania wybranego algorytmu sterowania ruchem dla robota mobilnego klasy (2,0) lub (1,1).

Metody dydaktyczne

A) Wykłady: prezentacja multimedialna (slajdy, animacje, filmy video, symulacje) dodatkowo ilustrowana wybranymi przykładami i wyprowadzeniami podawanymi na tablicy.

B) Ćwiczenia laboratoryjne: zadania programistyczno-symulacyjne w środowisku Matlab-Simulink.

Literatura

Podstawowa

1. Sterowanie robotów mobilnych. Laboratorium, M. Michałek, D. Pazderski, WPP, Poznań, 2012
2. Vehicle dynamics and control. Second edition, R. Rajamani, Springer, 2012

Uzupełniająca

1. Wheeled mobile robotics. From fundamentals towards autonomous systems, G. Klancar, A. Zdesar, S. Blazic, I. Skrjanc, B-H, 2017
2. Handbook of intelligent vehicles, A. Eskandarian (ed.), Springer, 2012



3. Autonomous intelligent vehicles. Theory, algorithms, and implementation, H. Cheng, Springer, 2011
4. Automated driving. Safer and more efficient future driving, D. Watzenig, M. Horn (eds.), Springer, 2017
5. Handbook of driver assistance systems, H. Winner, S. Hakuli, F. Lotz, C. Singer (eds.), Springer, 2016

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	86	3
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	47	2
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych, testowanie programów poza zajęciami, przygotowanie do zaliczenia laboratorium, przygotowanie do zaliczenia wykładu i udział w kolokwium zaliczeniowym) ¹	39	1

¹niepotrzebne skreślić lub dopisać inne czynności