



Spoleczne aspekty robotyki

Karta opisu przedmiotu

Informacje podstawowe

Kierunek studiów Informatyka Społeczna	Cykl dydaktyczny 2025/2026	
Specjalność Wszystkie	Kod przedmiotu HIFSS.II2.07648.25	
Jednostka organizacyjna Wydział Humanistyczny	Języki wykładowe polski	
Poziom kształcenia Studia magisterskie II stopnia	Obligatoryjność Obowiązkowy	
Forma studiów Stacjonarne	Blok zajęciowy Przedmioty ogólne	
Profil studiów Praktyczny	Przedmiot powiązany z badaniami naukowymi Tak	
Koordynator przedmiotu	Anna Olszewska	
Prowadzący zajęcia	Anna Olszewska	
Okres Semestr 2	Forma zaliczenia Egzamin	Liczba punktów ECTS 2
	Forma prowadzenia i godziny zajęć Konwersatorium: 15	

Efekty uczenia się dla przedmiotu

Kod	Efekty w zakresie	Kierunkowe efekty uczenia się	Metody weryfikacji
Wiedzy - Student zna i rozumie:			
W1	Zna w zaawansowanym stopniu definicje, klasyfikacje i koncepcje teoretyczne oraz ich wzajemne relacje w analizie społecznych aspektów robotyki	IFS2P_W11	Aktywność na zajęciach, Egzamin

Kod	Efekty w zakresie	Kierunkowe efekty uczenia się	Metody weryfikacji
W2	ma zaawansowaną wiedzę o człowieku, jako podmiocie budującym struktury społeczne we współczesnym, zmieniającym się pod wpływem technologii społeczeństwie (problem kohabitacji ludzi i maszyn)	IFS2P_W12	Aktywność na zajęciach, Egzamin
Umiejętności - Student potrafi:			
U1	potrafi poprawnie stawiać hipotezy, analizować przyczyny i przebieg obserwowanych zjawisk pozostających na styku świata społecznego i technologii aby wyjaśnić złożone zjawiska i procesy społeczne; ma umiejętność realizacji projektów oraz prezentowania ich wyników	IFS2P_U12	Aktywność na zajęciach, Egzamin
Kompetencji społecznych - Student jest gotów do:			
K1	ma pełne kompetencje pozwalające na uczestniczenie w przygotowaniu i wdrażaniu projektów społecznych i potrafi w pełni przewidywać wielokierunkowe skutki społeczne swojej działalności	IFS2P_K03	Aktywność na zajęciach

Treści programowe zapewniające uzyskanie efektów uczenia się dla modułu zajęć

Omówienie kulturowo społecznych konsekwencji ekspansji robotyki współczesnej.

Nakład pracy studenta

Rodzaje zajęć studenta	Średnia liczba godzin* przeznaczonych na zrealizowane aktywności
Konwersatorium	15
Przygotowanie do zajęć	15
Samodzielne studiowanie tematyki zajęć	20
Egzamin lub kolokwium zaliczeniowe	1
Dodatkowe godziny kontaktowe	2
Łączny nakład pracy studenta	Liczba godzin 53
Liczba godzin kontaktowych	Liczba godzin 15

* godzina (lekcyjna) oznacza 45 minut

Treści programowe

Lp.	Treści programowe	Efekty uczenia się dla przedmiotu	Formy prowadzenia zajęć
1.	Społeczne aspekty robotyki: 1. roboty są następnymi samochodami: współczesne maszyny w kontekście kulturowym i ekonomicznym 2. sztuczne życie: historia idei 3. automatyka, robotyka, mechatronika: powstanie i podstawy teoretyczne dyscyplin 4. hybrydowy ekosystem: problem kohabitacji ludzi i maszyn 5. etyczne implikacje funkcjonowania inteligentnych układów autonomicznych 6. biologia czy historia: zasoby kulturowe jako wzory dla projektowania inteligentnych układów autonomicznych 7. technologiczne utopie kultury współczesnej	W1, W2, U1, K1	Konwersatorium

Informacje rozszerzone

Metody i techniki kształcenia :

Dyskusja

Rodzaj zajęć	Metody zaliczenia	Warunki zaliczenia przedmiotu
Konwersatorium	Aktywność na zajęciach, Egzamin	

Sposób obliczania oceny końcowej

aktywny udział w zajęciach 40% kolokwium (forma ustna) 60 % Zasady i forma zaliczenia w drugim (w sesji) i trzecim (w sesji porawkowej) terminie pozostaje bez zmian.

Wymagania wstępne i dodatkowe

lektura w języku angielskim

Obecności są wymagane w ramach nieobecności student/ka musi w ramach dyżuru zaliczyć wymagane ćwiczenia i/lub literaturę.

Zasady udziału w poszczególnych zajęciach, ze wskazaniem, czy obecność studenta na zajęciach jest obowiązkowa

Konwersatorium: obecność, udział w dyskusji

Literatura

Obowiązkowa

1. Yang, Guang-Zhong, et al. "The grand challenges of Science Robotics." *Science Robotics* 3.14 (2018)
2. Mori, M. (1970). The uncanny valley. *Energy*, 7(4), 33-35.
3. Šabanović, S. (2010). Robots in society, society in robots. *International Journal of Social Robotics*, 2(4), 439-450.
4. Salah, A. A., Ruiz-del-Solar, J., Mericli, C., & Oudeyer, P. Y. (2012, October). Human behavior understanding for robotics. In *International Workshop on Human Behavior Understanding* (pp. 1-16). Springer, Berlin, Heidelberg.
5. dodatkowe:
6. Zhao, S. (2006). Humanoid social robots as a medium of communication. *New Media & Society*, 8(3), 401-419.
7. Jezierski E. (2010), „Podstawy robotyki”, w: *Mechatronika*, t. 2, Algorytmy, sterowanie i robotyka, metody komputerowe, systemy tekstroniczne, mechatronika pojazdowa, sterowniki i napędy, informatyczne systemy zarządzania, red. Sławomir Wiak, Łódź: Akademicka Oficyna Wydawnicza EXIT
8. Popović, M. B. (2013). *Biomechanics and robotics*. Pan Stanford.
9. Dziergwa, M., Kaczmarek, M., Kaczmarek, P., Kędzierski, J., & Wadas-Szydłowska, K. (2018). Long-term cohabitation with a social robot: a case study of the influence of human attachment patterns. *International Journal of Social Robotics*, 10(1), 163-176.
10. Zawieska, K., & Duffy, B. R. (2014). The self in the machine. *Pomiary Automatyka Robotyka*, 18(2), 78-82.
11. Saadatian, E., Samani, H., Fernando, N., Polydorou, D., Pang, N., & Nakatsu, R. (2013, September). Towards the definition of cultural robotics. In *Culture and Computing (Culture Computing)*, 2013 International Conference on (pp. 167-168). IEEE.
12. Chakraborti, T., Zhang, Y., Smith, D. E., & Kambhampati, S. (2016, May). Planning with resource conflicts in human-robot cohabitation. In *Proceedings of the 2016 International Conference on Autonomous Agents & Multiagent Systems* (pp. 1069-1077). International Foundation for Autonomous Agents and Multiagent Systems.
13. Krawczak, M. (2015). Bio-technologiczny-świat: kodowanie nowej kultury. *Przegląd Kulturoznawczy*, 2015(Numer 4 (26)), 385389.

Badania i publikacje

Publikacje

1. Olszewska, A., & Gancarczyk, J. (2017, July). Touchscreen user interface design for content based image retrieval. [w:] *Proceedings of the conference on Electronic Visualisation and the Arts*, s. 315-316.
2. Realizatorka i pomysłodawczyni projektu Re: SENSTER, którego celem jest przywrócenie do życia jednego z klasycznych dzieł sztuki mediów. SENSTER został stworzony pod koniec lat 60. przez Edwarda Ihnatowicza. Obecnie zajmuje się opieką kuratorską nad rzeźbą.

Kierunkowe efekty uczenia się

Kod	Treść
IFS2P_K03	ma pełne kompetencje pozwalające na uczestniczenie w przygotowaniu i wdrażaniu projektów społecznych oraz potrafi w pełni przewidywać wielokierunkowe skutki społeczne swojej działalności
IFS2P_U12	potrafi prowadząc debatę stawiać hipotezy, analizować przyczyny i przebieg obserwowanych zjawisk pozostających na styku świata społecznego i technologii, aby wyjaśnić złożone zjawiska i procesy społeczne szerokiej grupie odbiorców; ma umiejętność realizacji projektów oraz prezentowania ich wyników
IFS2P_W11	ma wiedzę niezbędną do rozumienia społecznych, ekonomicznych, prawnych, etycznych i innych pozatechnicznych uwarunkowań nowych technologii informacyjnych i komunikacyjnych oraz zna zasady tworzenia i rozwoju różnych form przedsiębiorczości
IFS2P_W12	ma zaawansowaną wiedzę o człowieku, jako podmiocie budującym struktury społeczne we współczesnym, zmieniającym się pod wpływem technologii społeczeństwie