

SIATKA GODZIN

2014/15

kierunek: AUTOMATYKA i ROBOTYKA

studia stacjonarne, 3,5-letnie, 1-stopnia, inżynierskie

Zatwierdzona przez Radę Wydz. Fizyki i Astronomii i Informatyki Stosowanej na posiedzeniu w dniu 16.04.14, 18.06.14, 03.06.15.

| KOD | NAZWA PRZEDMIOTU | GODZINY ZAJĘĆ | | | | | | | | FORMA ZAL. | ECTS | |
|--|--|---------------|-------------|------------|------------|------------|------------|------------|------------|------------|------|------------|
| | | razem | sem. zimowy | | | | sem. letni | | | | | |
| | | | wyk. | ćwicz. | labor. | inne | wyk. | ćwicz. | labor. | | | inne |
| 0800-... | I ROK 2014/15 | | | | | | | | | | | |
| 9001-eBHP 9001-BHP-R-3 | BHP | 11 | | | | 11 | | | | | Z | 0 |
| WDOS | Wprowadzenie do studiowania | 16 | 8 | | 8 | | | | | | Z | 1 |
| ANMAT1 | Analiza matematyczna 1 | 80 | 30 | 50 | | | | | | | E | 6 |
| ALGEB1 | Algebra 1 | 60 | 20 | 40 | | | | | | | E | 5 |
| FAR-1 | Fizyka ogólna dla AR cz.1 | 80 | 40 | 40 | | | | | | | E | 6 |
| WSUNIX | Wstęp do systemu UNIX | 45 | 15 | | 30 | | | | | | Z | 3 |
| POPPOJ | Podstawy projektowania | 60 | 30 | | 30 | | | | | | E | 5 |
| MPM | Matematyczne podstawy metrologii | 40 | 20 | 20 | | | | | | | E | 3 |
| TECHKOM | Technika komputerowa | 30 | | | | | 30 | | | | E | 3 |
| FAR-2 | Fizyka ogólna dla AR cz.2 | 80 | | | | | 40 | 40 | | | E | 6 |
| ANMAT2 | Analiza matematyczna 2 | 60 | | | | | 30 | 30 | | | E | 5 |
| STRAP | Statystyka i rachunek prawdopodobieństwa | 40 | | | | | 20 | 20 | | | E | 4 |
| PRFIZ1-1 | Pracownia fizyczna 1 | 54 | | | | | 12 | 12 | 30 | | Z | 5 |
| POMECH | Podstawy mechaniki | 70 | | | | | 30 | 40 | | | E | 5 |
| POPPOG | Podstawy programowania | 45 | | | | | 15 | | 30 | | Z | 3 |
| | | 771 | 163 | 150 | 68 | 11 | 177 | 142 | 60 | 0 | | 60 |
| 0800-... | II ROK 2015/16 | | | | | | | | | | | |
| 4100-2Z-EN-060-Z 4100-2L-EN-060-E | J.angielski | 120 | | | | 60 | | | | 60 | E | 5 |
| 5700-ALL | WF | 60 | | | | 30 | | | | 30 | Z | 2 |
| POEL | Podstawy elektroniki | 57 | 30 | | 27 | | | | | | E | 6 |
| MENU1 | Metody numeryczne I | 54 | 30 | | 24 | | | | | | E | 6 |
| JEZYKPR | Język programowania | 20 | | | 20 | | | | | | Z | 2 |
| POAUT | Podstawy automatyki | 60 | 30 | | 30 | | | | | | E | 6 |
| POTES | Podstawy teorii sygnałów | 60 | 30 | | 30 | | | | | | E | 6 |
| PRAUT | Pracownia automatyki | 18 | | | | | | | 18 | | Z | 2 |
| TEOBW | Teoria obwodów | 70 | | | | | 40 | 30 | | | E | 7 |
| TESTER | Teoria sterowania | 66 | | | | | 30 | | 36 | | E | 6 |
| MITEMI | Mikroprocesory i technika mikroprocesorowa | 54 | | | | | 30 | | 24 | | E | 6 |
| TECYFR | Technika cyfrowa | 54 | | | | | 30 | | 24 | | E | 6 |
| | | 693 | 120 | 0 | 131 | 90 | 130 | 30 | 102 | 90 | | 60 |
| 0800-... | III ROK 2016/17 | | | | | | | | | | | |
| POROB | Podstawy robotyki | 54 | 30 | | 24 | | | | | | E | 5 |
| PROSA | Projektowanie systemów automatyki | 30 | 15 | | 15 | | | | | | E | 3 |
| MEUN-Wyk MEUN-Lab | Maszyny elektryczne i układy napędowe | 66 | 30 | | | | | | 36 | | E | 7 |
| KSS-Wyk KSS-Lab | Komputerowe systemy sterowania | 66 | 30 | | | | | | 36 | | E | 7 |
| MIERKO | Miernictwo komputerowe | 54 | 30 | | 24 | | | | | | E | 5 |
| MIUF | Modelowanie i identyfikacja ukł. fizycznych | 30 | | | | | 15 | | 15 | | E | 3 |
| ROSYST-Wyk | Rozproszone systemy sterowania | 30 | | | | | 30 | | | | Z | 2 |
| PRPROJ | Pracownia projektowa | 20 | | | | | | | 20 | | Z | 2 |
| PRACINŻ-1 | Pracownia inżynierska 1 | 30 | | | | | | | | 30 | Z | 1 |
| PRAKTI | Praktyka inżynierska (4 tygodnie, 160 h) | 0 | | | | | | | | 0 | Z | 0 |
| PROSINŻ | Proseminarium inżynierskie | 20 | | | | | | | | 20 | Z | 3 |
| 0000-OG | Przedmioty ogólnouniwersyteckie * | 30 | | | | | | | | 30 | | 2 |
| 08510254-PDW-O | Przedmioty ogólne do wyboru dla AiR * | 50 | | | | | | | | 50 | | 4 |
| 08510254-PDW-S | Przedmioty specjalistyczne do wyboru dla AiR | 170 | | | | 60 | | | | 110 | | 16 |
| | | 650 | 135 | 0 | 63 | 60 | 45 | 0 | 107 | 240 | | 60 |
| 0800-... | IV ROK 2017/18 | | | | | | | | | | | |
| 0000-OG | Przedmioty ogólnouniwersyteckie | 60 | | | | 60 | | | | | | 6 |
| OPA | Ochrona praw autorskich | 15 | | | | 15 | | | | | Z | 1 |
| PPRZED | Podstawy przedsiębiorczości | 30 | 15 | | | 15 | | | | | Z | 2 |
| ROSYST-Lab | Rozproszone systemy sterowania | 18 | | | 18 | | | | | | E | 2 |
| | Praca inżynierska | 0 | | | | 0 | | | | | E | 15 |
| PRACINŻ-2 | Pracownia inżynierska 2 | 30 | | | | 30 | | | | | Z | 1 |
| SEMINŻ | Seminarium inżynierskie | 20 | | | | 20 | | | | | Z | 3 |
| | | 173 | 15 | 0 | 18 | 140 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 30 |
| Razem: | | 2287 | 433 | 150 | 280 | 301 | 352 | 172 | 269 | 330 | | 210 |

| 0800-... | Przedmioty specjalist. dw dla specjalności Automatykacja maszyn i urządzeń | | | | | | | | | | | |
|--|--|----|----|--|----|--|----|--|----|--|--|-----|
| ENERGEL | Energoelektronika | 30 | 30 | | | | | | | | | E 3 |
| PKM | Podstawy konstrukcji maszyn | 30 | | | | | 30 | | | | | E 3 |
| SYSMAR-Wyk SYSMAR-Lab | Systemy sterowania maszyn i robotów | 54 | 30 | | | | | | 24 | | | E 5 |
| IUE | Instalacje i urządzenia elektryczne | 57 | 30 | | 27 | | | | | | | E 5 |

| 0800-... | Przedmioty specjalist. dw dla specjalności Systemy mikroprocesorowe | | | | | | | | | | | |
|--|---|----|----|--|----|--|--|--|----|--|--|-----|
| AUNA | Automatyka układów napędowych | 30 | 30 | | | | | | | | | E 3 |
| SYSMIK-Wyk SYSMIK-Lab | Systemy i sterowniki mikroprocesorowe | 66 | 30 | | | | | | 36 | | | E 6 |
| UPROG | Układy programowalne | 75 | 30 | | 45 | | | | | | | E 7 |

* Przedmioty z listy ogłaszanej corocznie. Zajęcia rozliczane wg punktów ECTS. Liczba godzin podana szacunkowo; rzeczywista liczba godzin, forma zajęć oraz forma zaliczenia będą zależały od wybranych przedmiotów

Wszystkie seminaria, ćwiczenia, konwersatoria, laboratoria i pracownie podlegają zaliczeniu na ocenę (za wyjątkiem Wprowadzenia do studiowania, BHP, WF oraz praktyk).

Z przyczyn organizacyjnych kolejność przedmiotów w semestrach w ramach jednego roku akademickiego może ulegać zmianom