Wydział : Elektroniki
Studia : Stacjonarne II stopnia
Kierunek : Automatyka i Robotyka
Specjalność : Robotyka

ARR

Uchwała z dnia :
Obowiązuje od :
Rok rozpoczęcia studiów : 2019/2020

STRUKTURA PROGRAMU NAUCZANIA W UKŁADZIE GODZINOWYM

	I	II	III
26			
25			
24		Projekt specjalnościowy 2 AREU00113 00020	
23	Teoria sterowania AREU00005 22100 **E**		
22		Systemy sterowania robotów AREU00120 20010	Uczenie maszynowe AREU00122 10100
21			
20			Roboty społeczne AREU00115 10100
19		Sterowanie adaptacyjne i odporne AREU00102 21100 **E**	
18	Modelowanie i identyfikacja AREU17002 20200		Planowanie ruchu robotów AREU00123 20001
17			
16			
15		Systemy zdarzeniowe AREU00103 20020	M. r. sc. AREU00112 10000
14	Teoria i metody optymalizacji AREU15003 20010		Przedsiębiorczość ZMZ000387 10001
13			
12			Praca dyplomowa AREU17111 10 h
11	Metody matematyczne automatyki i robotyki AREU12004 22000 **E**	Metody sztucznej inteligencji AREU00121 20010 **E**	
10			
9			
8		Rozproszone systemy sterowania AREU00118 10200	
7	K.społ. FLEU00001 00001		
6	Fizyka FZP004901 10000		
5	Mat. MAT001440 10000	Algorytmy robotyki mobilnej AREU00119 10101	
4	Język obcy B2+ 01000		
3	Język obcy A1 03000		
2		Seminarium specjalnościowe AREU12106 00002	Seminarium dyplomowe AREU00110 00002
1			

ODNOSNIK

Przewodniczący Komisji Programowej Specjalności
.....
prof. dr hab. inż. Ignacy Dulęba

Przewodniczący Komisji Programowej Kierunku
.....
prof. dr hab. inż. Zygmunt Hasiewicz

Dziekan
.....
prof. dr hab. inż. Czesław Smutnicki

Wydział : Elektroniki
Studia : Stacjonarne II stopnia
Kierunek : Automatyka i Robotyka
Specjalność : Robotyka

ARR

Uchwała z dnia :
Obowiązuje od :
Rok rozpoczęcia studiów : 2019/2020

STRUKTURA PROGRAMU NAUCZANIA W UKŁADZIE PUNKTOWYM

	I	II	III
30	Teoria sterowania **6**	Projekt specjalnościowy 2 **2**	Uczenie maszynowe **2**
29			
28		Systemy sterowania robotów **4**	Roboty społeczne **2**
27			
26			Planowanie ruchu robotów **3**
25			
24	Modelowanie i identyfikacja **6**	Sterowanie adaptacyjne i odporne **5**	
23			M. r. sc. **2**
22			
21			Przedsiębiorczość **3**
20			
19		Systemy zdarzeniowe **4**	
18	Teoria i metody optymalizacji **5**		Praca dyplomowa **15**
17			
16			
15		Metody sztucznej inteligencji **5**	
14			
13	Metody matematyczne automatyki i robotyki **6**		
12			
11			
10		Rozproszone systemy sterowania **4**	
9			
8			
7	K.społ. **2**		
6		Algorytmy robotyki mobilnej **4**	
5	Fizyka 1		
4	Mat. 1		
3	Język obcy B2+ 1		Seminarium dyplomowe **3**
2	Język obcy A1 **2**	Seminarium specjalnościowe **2**	
1			

ODNOSNIK

Przewodniczący Komisji Programowej Specjalności
.....
prof. dr hab. inż. Ignacy Dulęba

Przewodniczący Komisji Programowej Kierunku
.....
prof. dr hab. inż. Zygmunt Hasiewicz

Dziekan
.....
prof. dr hab. inż. Czesław Smutnicki