Wydział : Elektroniki
Studia : Stacjonarne II stopnia
Kierunek : Automatyka i Robotyka
Specjalność : Systemy informatyczne w automatyce

ASI

Uchwała z dnia :
Obowiązuje od :
Rok rozpoczęcia studiów : 2020/2021

STRUKTURA PROGRAMU NAUCZANIA W UKŁADZIE GODZINOWYM

	I	II	III
26			
25			
24		Diagnostyka systemów AREU15213 10010	
23	Teoria sterowania AREU00005 22100 **E**		
22		Met.zarz. system. i sieciami komp. AREU00214 20100	Planowanie działań i ruchu robotów AREU17207 20020
21			
20			
19		Algorytmy ewolucyjne-teoria i praktyka AREU00215 20010	
18	Modelowanie i identyfikacja AREU17002 20200		Wspomaganie decyzji i obliczenia neuronowe AREU00208 20200
17			
16		Systemy i sieci kolejkowe AREU00202 20200 **E**	
15			
14	Teoria i metody optymalizacji AREU15003 20010		Przedsiębiorczość ZMZ000387 10001
13			
12		Złożone systemy sterowania AREU00203 20020 **E**	Praca dyplomowa AREU17210 10 h
11	Metody matematyczne automatyki i robotyki AREU12004 22000 **E**		
10			
9			
8		Symulacja systemów dynamicznych AREU00204 10200	
7	K.społ. FLEU00001 00001		
6	Fizyka FZP004901 10000		
5	Mat. MAT001440 10000	Projekt przejściowy AREU00216 00030	
4	Język obcy B2+ 01000		
3	Język obcy A1 03000		
2		Seminarium specjalnościowe AREU12206 00002	Seminarium dyplomowe AREU00209 00002
1			

ODNOSNIK

Przewodniczący Komisji Programowej Specjalności
.....
prof. dr hab. inż. Ewaryst Rafajłowicz

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 : Systemy informatyczne w automatyce

ASI

Uchwała z dnia :
Obowiązuje od :
Rok rozpoczęcia studiów : 2020/2021

STRUKTURA PROGRAMU NAUCZANIA W UKŁADZIE PUNKTOWYM

	I	II	III
30	Teoria sterowania **6**	Diagnostyka systemów **3**	Planowanie działań i ruchu robotów **4**
29			
28			
27		Met.zarz. system. i sieciami komp. **3**	
26			Wspomaganie decyzji i obliczenia neuronowe **5**
25			
24	Modelowanie i identyfikacja **6**	Algorytmy ewolucyjne-teoria i praktyka **4**	
23			
22			
21			Przedsiębiorczość **3**
20		Systemy i sieci kolejkowe **4**	
19			
18	Teoria i metody optymalizacji **5**		Praca dyplomowa **15**
17			
16		Złożone systemy sterowania **4**	
15			
14			
13	Metody matematyczne automatyki i robotyki **6**		
12		Symulacja systemów dynamicznych **4**	
11			
10			
9			
8		Projekt przejściowy **6**	
7	K.społ. **2**		
6			
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. Ewaryst Rafajłowicz

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

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