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

ARR

Uchwała z dnia :
Obowiązuje od :
Rok rozpoczęcia studiów : 2014/2015

STRUKTURA PROGRAMU NAUCZANIA W UKŁADZIE GODZINOWYM

	I	II	III	IV	V	VI	VII
26				Kursy wybieralne Grupa B 20200 **E**	Cyfrowe przetwarzanie obrazów i sygnałów AREK009 20100	Tech. komp. w robotyce ARES102 20000	
25							
24			Kursy wybieralne Grupa A 21200 **E**			Wizualizacja danych sensorycznych ARES101 20020 **E**	
23					Metody numeryczne AREK010 21000		
22		Podst. AIR AREW001 10100		Systemy analogowe i cyfrowe AREK005 10200			Praca dyplomowa ARES17111 10h
21							
20	Miernictwo 1 ETEW001 20000	Miern. 2 ETEW002 00100			Robotyka 1 AREK011 22000 **E**	Sterowniki robotów ARES103 20110 **E**	
19		Teoria systemów ETEW008 11000	Mechanika analityczna AREK002 21000	SCR- Sieci komputerowe AREK006 20100 **E**			
18	Podstawy programowania INEW001 21100						
17		Programowanie obiektowe INEW002 20200					
16			Podstawy elektrotechniki i elektroniki AREK003 11100	Projektowanie algorytmów i metody sztucznej inteligencji AREK007 20300	Sterowanie procesami ciągłymi AREK013 10200	Roboty mobilne (1) ARES104 20100	
15							
14	Grafika inżynierska ETEW003 11000						
13		Fizyka 3.3 FZP4002 10100	Podst. Telekomunikacji ETEW004 20000		Interfejsy obiektowe AREK014 20200	Projekt zespołowy ARES106 00040	
12	Technologie informacyjne ETEW007 10100						Praktyka AREP12001Q 2h
11		Fizyka 1.1A FZP4001 21000 **E**	Podstawy przetwarzania sygnałów ETEW010 20100	Teoria regulacji AREK008 22000 **E**			
10	*Wł. PREW002 10000						Projekt specjalnościowy ARES00116 00010
9	Etyka inż. PSEW001 10000				SCR- Systemy operacyjne AREK015 10200	Robotyka 2 AREK012 00200	echatronika ARES00114 00100
8	Algebra liniowa z geometrią analityczną A MAT1406 21000 **E**	R.praw. MAT1450 10000	Inżynierskie zastosowania statystyki ETEW009 12000				. met. progr. ARES00117 10000
7		Matematyka MAT1438 12000		Podstawy techniki mikroprocesorowej 1 ETEW006 20100		Bazy danych AREK018 10020	oty mobilne 2 ARES105 00100
6					Podst. tech. mikroproc. 2 AREK016 00200		Robotyzacja ARES00118 10100
5	Analiza matematyczna 1.2A MAT1419 21000 **E**		Fizyka 3.1 FZP2079 00100				
4		Analiza matematyczna 2.3A MAT1428 20000 **E**	Język obcy Blok 1/Blok 2 4h	Język obcy Blok 1/Blok 2 4h	Sterowniki i regulatory AREK017 20200	Sterowanie procesami dyskretnymi AREK019 20200 **E**	Seminarium dyplomowe ARES17110 00002
3							
2	Filozofia FLEW001 20000	Zajecia sportowe 02000					ania jakością z elementami przedsiębiorczość
1							ZMZ0340 20000

*Własność intelektualna i prawo autorskie PREW002

Grupa A:
1. AREK00001 Modele układów dynamicznych 21200 E
2. AREK00021 Dynamika obiektów automatyki 21200 E

Grupa B:
1. AREK00022 Pomiarowe i wykonawcze urządzenia automatyki 20200 E
2. AREK00004 Urządzenia obiektowe automatyki 20200 E

Przewodniczący Komisji Programowej Specjalności	Przewodniczący Komisji Programowej Kierunku	Dziekan
.....	.....	.....
prof. dr hab. inż. Krzysztof Tchoń	prof. dr hab. inż. Zygmunt Hasiewicz	prof. dr hab. inż. Czesław Smutnicki

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

ARR

Uchwała z dnia :
Obowiązuje od :
Rok rozpoczęcia studiów : 2014/2015

STRUKTURA PROGRAMU NAUCZANIA W UKŁADZIE PUNKTOWYM

	I	II	III	IV	V	VI	VII
30	Miernictwo 1 **4**	Podst. AIR **2**	Kursy wybieralne Grupa A **6**	Kursy wybieralne Grupa B **6**	Cyfrowe przetwarzanie obrazów i sygnałów **4**	Tech. komp. w robotyce **3**	Praca dyplomowa **12**
29							
28		Miern. 2 **2**					
27						Wizualizacja danych sensorycznych **4**	
26	Podstawy programowania **4**	Teoria systemów **3**			Metody numeryczne **3**		
25							
24			Mechanika analityczna **3**	Systemy analogowe i cyfrowe **4**			
23		Programowanie obiektowe **6**			Robotyka 1 **5**	Sterowniki robotów **5**	
22	Grafika inżynierska **4**						
21			Podstawy elektrotechniki i elektroniki **5**				
20				SCR- Sieci komputerowe **4**			
19							
18	Technologie informacyjne **2**				Sterowanie procesami ciągłymi **3**	Roboty mobilne (1) **2**	Praktyka **6**
17		Fizyka 3.3 **2**					
16	*Wł. 1		Podst. Telekomunikacji **2**	Projektowanie algorytmów i metody sztucznej inteligencji **5**		Projekt zespołowy **5**	
15	Etyka inż. 1	Fizyka 1.1A **5**			Interfejsy obiektowe **5**		
14	Algebra liniowa z geometrią analityczną A **4**		Podstawy przetwarzania sygnałów **5**				
13							
12							Projekt specjalnościowy 1
11				Teoria regulacji **5**		Robotyka 2 **3**	Mechatronika 1
10	Analiza matematyczna 1.2A **8**	R.praw. 1			SCR- Systemy operacyjne **3**		Zaaw. met. progr. 1
9		Matematyka **3**	Inżynierskie zastosowania statystyki **5**				Roboty mobilne 2 1
8						Bazy danych **3**	Robotyzacja **3**
7					Podst. tech. mikroproc. 2 **2**		
6		Analiza matematyczna 2.3A **5**		Podstawy techniki mikroprocesorowej 1 **3**			
5					Sterowniki i regulatory **5**	Sterowanie procesami dyskretnymi **5**	Seminarium dyplomowe **3**
4			Fizyka 3.1 **2**				
3				Język obcy Blok 1/Blok 2 **3**			
2	Filozofia **2**		Język obcy Blok 1/Blok 2 **2**				ania jakością z elementami przedsiębiorczośc **2**
1		Zajecia sportowe 1					

*Własność intelektualna i prawo autorskie PREW002

Grupa A:
1. AREK00001 Modele układów dynamicznych 21200 E
2. AREK00021 Dynamika obiektów automatyki 21200 E

Grupa B:
1. AREK00022 Pomiarowe i wykonawcze urządzenia automatyki 20200 E
2. AREK00004 Urządzenia obiektowe automatyki 20200 E

Przewodniczący Komisji Programowej Specjalności
.....
prof. dr hab. inż. Krzysztof Tchoń

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

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