

PLAN STUDIÓW

Zał. nr 4 do ZW 8/2020

Załącznik nr 4 do Programu studiów

WYDZIAŁ: ELEKTRONIKI

KIERUNEK STUDIÓW: AUTOMATYKA I ROBOTYKA

POZIOM KSZTAŁCENIA: II stopień, studia magisterskie

FORMA STUDIÓW: stacjonarna

PROFIL: ogólnoakademicki

SPECJALNOŚĆ: Robotyka (ARR)

JĘZYK PROWADZENIA STUDIÓW: polski

Uchwała Senatu PWr nr z dnia r.

Obowiązuje od 1 października 2020 r.

1 Zestaw kursów i grup kursów obowiązkowych i wybieralnych w układzie semestralnym

Semestr 1

Kursy/grupy kursów obowiązkowe

liczba punktów ECTS: 27

Lp	Kod kursu /grupy kursów	Nazwa kursu/grupy kursów (grupę kursów oznaczyć symbolem GK)	Tygodniowa liczba godzin					Symbol efektu uczenia się	Liczba godzin		Liczba pkt. ECTS			Forma ² kursu/grupy kursów	Sposób ³ zaliczenia	Kurs/grupa kursów			
			w	ć	l	p	s		ZZU	CNPS	łącna	zajęć DN ⁵	zajęć BU ¹			ogólno-uczelniane ⁴	zw. z dział. nauk ⁵	o char. prakt. ⁶	rodzaj ⁷
1	MAT001440W	Matematyka	1					K2AIR.W01	15	30	1		1	T	Z	O		P(1)	KO
2	FZP004901W	Fizyka	1					K2AIR.W01	15	30	1		0,5	T	Z	O			PD
3	FLEU00001S	Komunikacja społeczna					1	K2AIR.U02 K2AIR.K01	15	60	2		1	T	Z	O			KO
4	AREU12004W	Metody matematyczne automatyki i robotyki (GK)	2					K2AIR.W05	30	80	6	6	2	T	E(w)		DN		K
5	AREU12004C	Metody matematyczne automatyki i robotyki (GK)		2				K2AIR.U05	30	100	0		2	T	Z			P(3)	K
6	AREU15003W	Teoria i metody optymalizacji (GK)	2					K2AIR.W03	30	90	5	5	2	T	Z		DN		K
7	AREU15003P	Teoria i metody optymalizacji (GK)					1	K2AIR.U03	15	60	0		1	T	Z			P(3)	K
8	AREU17002W	Modelowanie i identyfikacja (GK)	2					K2AIR.W04	30	90	6	6	2	T	Z		DN		K
9	AREU17002L	Modelowanie i identyfikacja (GK)			2			K2AIR.U04	30	90	0		2	T	Z			P(2)	K
10	AREU00005W	Teoria sterowania (GK)	2					K2AIR.W03	30	60	6	6	2	T	E(w)		DN		K
11	AREU00005C	Teoria sterowania (GK)		2				K2AIR.U03 K2AIR.U04	30	60	0		1	T	Z			P(3)	K
12	AREU00005L	Teoria sterowania (GK)			1			K2AIR.U03 K2AIR.U04	15	60	0		2	T	Z			P(2)	K
Razem			10	4	3	1	1		285	810	27	23	18,5					P(14)	

Kursy/grupy kursów wybieralne

liczba punktów ECTS: 3

Lp	Kod kursu /grupy kursów	Nazwa kursu/grupy kursów (grupę kursów oznaczyć symbolem GK)	Tygodniowa liczba godzin					Symbol efektu uczenia się	Liczba godzin		Liczba pkt. ECTS			Forma ² kursu/grupy kursów	Sposób ³ zaliczenia	Kurs/grupa kursów			
			w	ć	l	p	s		ZZU	CNPS	łącna	zajęć DN ⁵	zajęć BU ¹			ogólno-uczelniane ⁴	zw. z dział. nauk ⁵	o char. prakt. ⁶	rodzaj ⁷
1		Język obcy A1		3				K2AIR.U01	45	60	2		1	T	Z	O		P(1)	PD
2		Język obcy B2+		1				K2AIR.U01	15	30	1		1	T	Z	O		P(1)	PD
Razem			0	4	0	0	0		60	90	3	0	2					P(2)	

Razem w semestrze

Całkowita liczba godzin						Łączna liczba godzin ZZU	Łączna liczba godzin CNPS	Łączna liczba punktów ECTS	Łączna liczba punktów ECTS zajęć DN ⁵	Liczba punktów ECTS zajęć BU ¹
w	ć	l	p	s						
10	8	3	1	1	345	900	30	23	20,5	

Semestr 2

Kursy/grupy kursów wybieralne

liczba punktów ECTS: 30

Lp	Kod kursu /grupy kursów	Nazwa kursu/grupy kursów (grupe kursów oznaczyć symbolem GK)	Tygodniowa liczba godzin					Symbol efektu uczenia się	Liczba godzin		Liczba pkt. ECTS			Forma ² kursu/ grupy kursów	Sposób ³ zaliczenia	Kurs/grupa kursów			
			w	ć	l	p	s		ZZU	CNPS	łącna	zajęć DN ⁵	zajęć BU ¹			ogólno-uczelniane ⁴	zw. z dział. nauk ⁵	o char. prakt. ⁶	rodzaj ⁷
1	AREU12106S	Seminarium specjalnościowe					2	K2AIR_U06	30	60	2		1	T	Z			P(1)	S
2	AREU00119W	Algorytmy robotyki mobilnej (GK)	1					S2ARR_W04	15	40	4	4	1	T	Z		DN		S
3	AREU00119L	Algorytmy robotyki mobilnej (GK)			1			S2ARR_U04	15	40	0		1	T	Z			P(1)	S
4	AREU00119S	Algorytmy robotyki mobilnej (GK)					1	S2ARR_U04	15	40	0		1	T	Z			P(1)	S
5	AREU00118W	Rozproszone systemy sterowania (GK)	1					S2ARR_W05	15	60	4	4	1	T	Z		DN		S
6	AREU00118L	Rozproszone systemy sterowania (GK)			2			S2ARR_U05	30	60	0		2	T	Z			P(2)	S
7	AREU00121W	Metody sztucznej inteligencji (GK)	2					S2ARR_W03	30	90	5	5	2	T	Z		DN		S
8	AREU00121P	Metody sztucznej inteligencji (GK)				1		S2ARR_U03	15	60	0		2	T	Z			P(2)	S
9	AREU00103W	Systemy zdarzeniowe (GK)	2					S2ARR_W02	30	60	4	4	2	T	E(w)		DN		S
10	AREU00103P	Systemy zdarzeniowe (GK)				2		S2ARR_U02	30	60	0		2	T	Z			P(2)	S
11	AREU00102W	Sterowanie adaptacyjne i odporne (GK)	2					S2ARR_W01	30	60	5	5	1	T	E(w)		DN		S
12	AREU00102C	Sterowanie adaptacyjne i odporne (GK)		1				S2ARR_U01 S2ARR_U05	15	45	0		1	T	Z			P(1,5)	S
13	AREU00102L	Sterowanie adaptacyjne i odporne (GK)			1			S2ARR_U01 S2ARR_U05	15	45	0		1	T	Z			P(1,5)	S
14	AREU00120W	Systemy sterowania robotów (GK)	2					S2ARR_W01	30	60	4	4	2	T	Z		DN		S
15	AREU00120P	Systemy sterowania robotów (GK)				1		S2ARR_U01	15	60	0		2	T	Z			P(1)	S
16	AREU00113P	Projekt specjalnościowy 2				2		S2ARR_U05	30	60	2		2	T	Z				S
Razem			10	1	4	6	3		360	900	30	26	24					P(13)	

Razem w semestrze

Całkowita liczba godzin					Łączna liczba godzin ZZU	Łączna liczba godzin CNPS	Łączna liczba punktów ECTS	Łączna liczba punktów ECTS zajęć DN ⁵	Liczba punktów ECTS zajęć BU ¹
w	ć	l	p	s					
10	1	4	6	3	360	900	30	26	24

¹BK –liczba punktów ECTS przypisanych godzinom zajęć wymagających bezpośredniego kontaktu nauczycieli i studentów²Tradycyjna – T, zdalna – Z³Egzamin – E, zaliczenie na ocenę – Z. W grupie kursów po literze E lub Z wpisać w nawiasie formę kursu końcowego (w, c, l, s, p)⁴Kurs/ grupa kursów Ogólnouczelniane – O⁵Kurs/ grupa kursów Praktyczny – P. W grupie kursów w nawiasie wpisać liczbę punktów ECTS dla kursów o charakterze praktycznym⁶KO - kształcenia ogólnego, PD – podstawowy, K – kierunkowy, S – specjalnościowy⁷W – wybieralny, Ob – obowiązkowy

Semestr 3

Kursy/grupy kursów obowiązkowe

liczba punktów ECTS: 3

Lp	Kod kursu /grupy kursów	Nazwa kursu/grupy kursów (grupę kursów oznaczyć symbolem GK)	Tygodniowa liczba godzin					Symbol efektu uczenia się	Liczba godzin		Liczba pkt. ECTS			Forma ² kursu/grupy kursów	Sposób ³ zaliczenia	Kurs/grupa kursów			
			w	ć	l	p	s		ZZU	CNPS	łącna	zajęć DN ⁵	zajęć BU ¹			ogólnouczelniany ⁴	zw. z dział. nauk ⁵	o char. prakt. ⁶	rodzaj ⁷
1	ZMZ000387W	Przedsiębiorczość (GK)	1					K2AIR_W02	15	30	3		1	T	Z	O			KO
2	ZMZ000387S	Przedsiębiorczość (GK)					1	K2AIR_K02	15	60	0		1	T	Z	O		P (2)	KO
Razem			1	0	0	0	1		30	90	3	0	2					P(2)	

Kursy/grupy kursów wybieralne

liczba punktów ECTS: 27

Lp	Kod kursu /grupy kursów	Nazwa kursu/grupy kursów (grupę kursów oznaczyć symbolem GK)	Tygodniowa liczba godzin					Symbol efektu uczenia się	Liczba godzin		Liczba pkt. ECTS			Forma ² kursu/grupy kursów	Sposób ³ zaliczenia	Kurs/grupa kursów			
			w	ć	l	p	s		ZZU	CNPS	łącna	zajęć DN ⁵	zajęć BU ¹			ogólnouczelniany ⁴	zw. z dział. nauk ⁵	o char. prakt. ⁶	rodzaj ⁷
1	AREU00110S	Seminarium dyplomowe					2	K2AIR_U06	30	90	3		1	T	Z			P(3)	S
2	AREU17111*	Praca dyplomowa						K2AIR_U06 K2AIR_K02	150	450	15		6	T	Z			P (12)	S
3	AREU00112W	Metody rozpoznawania sceny	1					S2ARR_W04	15	60	2	2	2	T	Z		DN		S
4	AREU00123W	Planowanie ruchu robotów (GK)	2					S2ARR_W04	30	60	3	3	1	T	Z		DN		S
5	AREU00123S	Planowanie ruchu robotów (GK)					1	S2ARR_U04	15	30	0		1	T	Z			P(1)	S
6	AREU00115W	Roboty społeczne (GK)	1					S2ARR_W03	15	30	2	2	0,5	T	Z		DN		S
7	AREU00115L	Roboty społeczne (GK)			1			S2ARR_U03	15	30	0		0,5	T	Z			P (1)	S
8	AREU00122W	Uczenie maszynowe (GK)	1					S2ARR_W03	15	30	2	2	1	T	Z		DN		S
9	AREU00122L	Uczenie maszynowe (GK)			1			S2ARR_U03	15	30	0		1	T	Z			P(1)	S
Razem			5	0	2	0	3		300	810	27	9	14					P(18)	

Razem w semestrze

Całkowita liczba godzin					Łączna liczba godzin ZZU	Łączna liczba godzin CNPS	Łączna liczba punktów ECTS	Łączna liczba punktów ECTS zajęć DN ⁵	Liczba punktów ECTS zajęć BU ¹
w	ć	l	p	s					
6	0	2	0	4	330	900	30	9	16

¹BK –liczba punktów ECTS przypisanych godzinom zajęć wymagających bezpośredniego kontaktu nauczycieli i studentów

²Tradycyjna – T, zdalna – Z

³Egzamin – E, zaliczenie na ocenę – Z. W grupie kursów po literze E lub Z wpisać w nawiasie formę kursu końcowego (w, c, l, s, p)

⁴Kurs/ grupa kursów Ogólnouczelniany – O

⁵Kurs/ grupa kursów Praktyczny – P. W grupie kursów w nawiasie wpisać liczbę punktów ECTS dla kursów o charakterze praktycznym

⁶KO - kształcenia ogólnego, PD – podstawowy, K – kierunkowy, S – specjalnościowy

⁷W – wybieralny, Ob – obowiązkowy

2 Zestaw egzaminów w układzie semestralnym

Kod kursu	Nazwy kursów kończących się egzaminem	Semestr
AREU00103	1. Systemy zdarzeniowe	2
AREU00102	2. Sterowanie adaptacyjne i odporne	2
AREU12004	1. Metody matematyczne automatyki i robotyki	1
AREU00005	2. Teoria sterowania	1

3 Liczby dopuszczalnego deficytu punktów ECTS po poszczególnych semestrach

Semestr	Dopuszczalny deficyt punktów ECTS po semestrze
1	8
2	8

Deficyt liczony jest z uwzględnieniem **WSZYSTKICH** kursów/grup kursów, również nietechnicznych. Deficyt po semestrze 2 dotyczy **TYLKO** kursów/grup kursów niezaliczonych w semestrze 1 (wszystkie kursy/grupy kursów z semestru 2 muszą być zaliczone).

¹BK –liczba punktów ECTS przypisanych godzinom zajęć wymagających bezpośredniego kontaktu nauczycieli i studentów

²Tradycyjna – T, zdalna – Z

³Egzamin – E, zaliczenie na ocenę – Z. W grupie kursów po literze E lub Z wpisać w nawiasie formę kursu końcowego (w, c, l, s, p)

⁴Kurs/ grupa kursów Ogólnouczelniany – O

⁵Kurs/ grupa kursów Praktyczny – P. W grupie kursów w nawiasie wpisać liczbę punktów ECTS dla kursów o charakterze praktycznym

⁶KO - kształcenia ogólnego, PD – podstawowy, K – kierunkowy, S – specjalnościowy

⁷W – wybieralny, Ob – obowiązkowy

Opinia właściwego organu Samorządu Studenckiego:

.....
Data

.....
Imię, nazwisko i podpis przedstawiciela studentów

.....
Data

.....
Podpis Dziekana