

studia: II stopnia STACJONARNE
 kierunek: **ROBOTYKA i INTELIGENTNE SYSTEMY MECHATRONICZNE**
 specjalność: **MECHATRONIKA**

etap	1M-RIM-MTR	W	C	L	P	S	2M-RIM-MTR	W	C	L	P	S	3M-RIM-MTR	W	C	L	P	S	
							Modelowanie i symulacje w mechatronice												
							10RIM2- 1 2												
							25S302O06331 15 15												
	Identyfikacja i zaawansowane sterowanie						Szybkie prototypowanie w mechatronice												
	10RIM2- 2 2						10RIM2- 3												
	25S301O06328 30 30						25S302O06332 30												
	Bliźniak cyfrowy						Systemy wbudowane i IoT						Diagnostyka i niezawodność						
	10RIM2- 2						10RIM2- 1 2					10RIM2- 1 1							
	25S301O06329 30						25S302O06333 15 30					25S303O06109 15 15							
	Systemy wizyjne i optyczne						Sterowanie układów mechatronicznych						Teoria sygnałów						
	10RIM2- 1 2						10RIM2- 1 2					10RIM2- 1 1							
	25S301O06330 30 30						25S302O06334 15 30					25S303O06338 15 15							
	Metrologia optyczna i współrzędnościowa						Technologie brzegowe (Edge-AI)						Bezpieczeństwo techniczne i informatyczne						
	10RIM2- 1 1						10RIM2- 1					10RIM2- 1 1							
	25S301O06688 15 15						25S302O06604 15					25S303O06339 15 15							
	Programowanie mobilne						Elektronika - układy zasilania						Podstawy negocjacji						
	10RIM0- 2						10RIM2- 1 1					08RIM0- 2							
	25S301O02021 30						25S302O06689 15 15					25S303O00916 15							
	Mechanika analityczna /E/						Autoprezentacja						Seminarium dyplomowe						
	10RIM0- 2 1						08RIM0- 2					10RIM0- 1							
	25S301O02259 15 15						25S302O00917 15					25S303O00056 15							
	Teoria i metody optymalizacji						Metodyka badań naukowych i planowanie eksperymentu, zarządzanie projektami						Praca dyplomowa						
	10RIM0- 2 2						10RIM0- 1					10RIM0- 16							
	25S301O05968 15 15						25S302O06309 15					25S303O00057 10							
	Dynamika, drgania, hałas						Aplikacje mechatroniczne						Technika laserowa						
	10RIM0- 1 1						10RIM0- 1 1					10RIM0- 1							
	25S301O06306 15 15						25S302O06310 15 15					25S303O02026 15							
	Projektowanie mechanizmów						Roboty mobilne i systemy autonomiczne /E/						Zaawansowane materiały funkcjonalne						
	10RIM0- 1 2						10RIM0- 2 2					10RIM0- 1							
	25S301O06307 15 15						25S302O06311 15 15					25S303O04742 15							
	Robotyzacja i automatyzacja procesów						Metody i techniki sztucznej inteligencji						Przedsiębiorczość innowacyjna						
	10RIM0- 1 2						10RIM0- 1 2					10RIM0- 1							
	25S301O06308 30 30						25S302O06312 15 15					25S303O06313 15							
	Lektorat 2.1						Lektorat 2.2						Napęd i sterowanie w układach hydrotronicznych						
	2						3					10RIM0- 1 1							
	30						60					25S303O06327 15 15							
	sem. 1						sem. 2					sem. 3							
	30 ECTS 11 3 12 4 0 0 0						30 ECTS 11 3 6 10 0 0 0					30 ECTS 9 0 4 0 1 16							
	420 l. godz. 165 45 165 45 0 0						375 l. godz. 135 60 90 90 0 0					205 l. godz. 120 0 60 0 15 10							
razem	W	C	L	P	S	BK	ECTS	90											
	420	105	315	135	15	10													
	1000																		