

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

(W10-RIMP-000P-OSMW3)

etap	1M-RIM-AIR	W	C	L	P	S	2M-RIM-AIR	W	C	L	P	S	3M-RIM-AIR	W	C	L	P	S						
	Interdyscyplinarny projekt zespołowy						Interdyscyplinarny projekt zespołowy						Interdyscyplinarny projekt zespołowy											
	10RIM1- 3						10RIM1- 3						10RIM1- 3											
	25S302O01085 30						25S302O01085 30						25S302O01085 30											
	Teoria sterowania						Automatyzacja pojazdów, maszyn roboczych i środków transportu						Automatyzacja pojazdów, maszyn roboczych i środków transportu											
	10RIM1- 1 1						10RIM1- 1 1						10RIM1- 1 1											
	25S301O05970 15 15						25S302O06318 15 15						25S302O06318 15 15											
	Dynamika maszyn i robotów						Układy napędowe - serwonapędy, energooszczędne						Wirtualizacja i komputerowe wspomaganie projektowania stanowisk zrobotyzowanych											
	10RIM1- 1 1						10RIM1- 1 1						10RIM1- 1 2											
	25S301O06314 15 15						25S302O06319 15						25S303O06323 15 30											
	Systemy nadzoru nadrzędnego w automatyce przemysłowej						Diagnostyka i nadzorowanie procesów i maszyn						Zastosowania bioniki w robotyce											
	10RIM1- 1 2						10RIM1- 1 1						10RIM1- 1											
	25S301O06315 15 30						25S302O06320 15 15						25S303O06324 15											
	Cyfrowa aparatura kontrolno-pomiarowa w procesach wytwarzania						Programowanie i integracja aplikacji sieciowych w automatyce przemysłowej						Elastyczne systemy wytwórcze											
	10RIM1- 1 1						10RIM1- 1 2						10RIM1- 1											
	25S301O06316 15 15						25S302O06321 15 30						25S303O06325 15											
	Projektowanie systemów mechatronicznych						Narzędzia mechatroniczne i programowanie obrabiarek CNC						Technologie laserowe											
	10RIM1- 1 1						10RIM1- 1 1						10RIM1- 1											
	25S301O06317 15 15						25S302O06322 15 15						25S303O06326 15											
	Programowanie mobilne						Systemy zabezpieczeń w automatyce przemysłowej						Podstawy negocjacji											
	10RIM0- 2						10RIM1- 1 1						08RIM0- 2											
	25S301O02021 30						25S302O06687 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	12	3	12	3	0	0	30	ECTS	13	3	7	7	0	0	30	ECTS	9	0	1	3	1	16
	405	l. godz.	165	45	165	30	0	0	390	l. godz.	165	60	105	60	0	0	205	l. godz.	120	0	15	45	15	10

razem	W	C	L	P	S	BK	ECTS	90	
	450	105	285	135	15	10			
	1000								

program studiów obowiązuje od roku akad. 2025/2026