



IV. Opis programu studiów

3. KARTA PRZEDMIOTU

Kod przedmiotu	M#1-S1-AiR-603
Nazwa przedmiotu	Praca przejściowa
Nazwa przedmiotu w języku angielskim	Transitional Work
Obowiązuje od roku akademickiego	2019/2020

USYTUOWANIE MODUŁU W SYSTEMIE STUDIÓW

Kierunek studiów	AUTOMATYKA i ROBOTYKA
Poziom kształcenia	I stopień
Profil studiów	ogólnoakademicki
Forma i tryb prowadzenia studiów	studia stacjonarne
Zakres	wszystkie
Jednostka prowadząca przedmiot	Katedra Automatyki i Robotyki
Koordynator przedmiotu	prof. dr hab. inż. Dariusz Janecki
Zatwierdził	

OGÓLNA CHARAKTERYSTYKA PRZEDMIOTU

Przynależność do grupy/bloku przedmiotów	przedmiot kierunkowy
Status przedmiotu	wybieralny
Język prowadzenia zajęć	polski
Usytuowanie modułu w planie studiów - semestr	semestr 6
Wymagania wstępne	zaliczenie przedmiotów kierunkowych
Egzamin (TAK/NIE)	NIE
Liczba punktów ECTS	1

Forma prowadzenia zajęć	wykład	ćwiczenia	laboratorium	projekt	seminarium
Liczba godzin w semestrze				15	

EFEKTY UCZENIA SIĘ

Kategoria	Symbol efektu	Efekty kształcenia	Odniesienie do efektów kierunkowych
Umiejętności	U01	Wie jak opisywać proste zadanie inżynierskie praktyczne lub teoretyczne.	AiR1_U01 AiR1_U07
	U02	Potrafi samodzielnie zgłębić wiedzę na zadany w pracy temat	AiR1_U02
	U03	Potrafi przeprowadzić studia literaturowe.	AiR1_U03
	U04	Potrafi zaprojektować i wykonać proste zadanie inżynierskie.	AiR1_U04
Kompetencje społeczne	K01	Ogólnie orientuje się w tematach związanych z problematyką pracy inżynierskiej.	AiR1_K06

TREŚCI PROGRAMOWE

Forma zajęć*	Treści programowe
projekt	Student ma do wyboru wiele tematów umożliwiających rozwój jego zainteresowań. Pracę przejściową prowadzi wielu nauczycieli akademickich będącymi specjalistami z dziedzin obejmującymi wszystkie zagadnienia kierunku kształcenia. Studenci zgłaszają się do nich i uzgadniają indywidualne zadania projektowe lub teoretyczne do wykonania. Zadanie student wykonuje samodzielnie, co jakiś czas spotykając się z prowadzącym pracę indywidualnie. Zadaniem pracy przejściowej jest wyrobienie umiejętności kreatywnego prowadzenia własnych zadań projektowych będących wstępem do projektu inżynierskiego. Poza tym praca przejściowa daje możliwości nauki samodzielnego szukania informacji na zadany temat, wyciągania wniosków z zdobytych informacji, rozwiązywania problemów w oparciu o pracę z dokumentacjami urządzeń oraz logicznego myślenia. W pracach przejściowych na kierunku automatyka i robotyka skupiono się głównie na zadaniach praktycznych z dziedzin: elektronika i elektrotechnika, automatyka przemysłowa, programowanie sterowników przemysłowych i mikrokontrolerów, sterowników PLC, robotyka i inne.

METODY WERYFIKACJI EFEKTÓW UCZENIA SIĘ

Symbol efektu	Metody sprawdzania efektów kształcenia (zaznaczyć X)					
	Egzamin ustny	Egzamin pisemny	Kolokwium	Projekt	Sprawozdanie	Inne
U01-U05				X		
K01				X		X

FORMA I WARUNKI ZALICZENIA

Forma zajęć*	Forma zaliczenia	Warunki zaliczenia
projekt	Zaliczenie na ocenę	Pozytywna ocena pracy przejściowej przez prowadzącego.

NAKŁAD PRACY STUDENTA

Bilans punktów ECTS							
Lp.	Rodzaj aktywności	Obciążenie studenta					Jednostka
		W	C	L	P	S	
1.	Udział w zajęciach zgodnie z planem studiów				15		h
2.	Inne (konsultacje, egzamin)				2		h
3.	Razem przy bezpośrednim udziale nauczyciela akademickiego	17					h
4.	Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje przy bezpośrednim udziale nauczyciela akademickiego	0,7					ECTS
5.	Liczba godzin samodzielnej pracy studenta	8					h
6.	Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje w ramach samodzielnej pracy	0,3					ECTS
7.	Nakład pracy związany z zajęciami o charakterze praktycznym	25					h
8.	Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje w ramach zajęć o charakterze praktycznym	1,0					ECTS
9.	Sumaryczne obciążenie pracą studenta	25					h
10.	Punkty ECTS za moduł <i>1 punkt ECTS=25 godzin obciążenia studenta</i>	1					ECTS

1. LITERATURA