**Nazwa przedmiotu:**

Praca przejściowa

**Koordynator przedmiotu:**

brak

**Status przedmiotu:**

Obowiązkowy

**Poziom kształcenia:**

Studia II stopnia

**Program:**

Automatyka i Robotyka

**Grupa przedmiotów:**

Obowiązkowe

**Kod przedmiotu:**

PP

**Semestr nominalny:**

2 / rok ak. 2016/2017

**Liczba punktów ECTS:**

5

**Liczba godzin pracy studenta związanych z osiągnięciem efektów uczenia się:**

1) Liczba godzin bezpośrednich 25h, w tym:
konsultacje - 25h
2) Praca własna studenta 120h, w tym:
wykonanie zadań projektowych, inżynierskich lub badawczych: 60-70h
samodzielne studia literatury: 10h
samodzielne wykonanie dokumentacji przeprowadzonych opracowań: 30-40h
Razem: 125 (5 ECTS)

**Liczba punktów ECTS na zajęciach wymagających bezpośredniego udziału nauczycieli akademickich:**

1 pkt. ECTS - liczba godzin bezpośrednich 25h, w tym:
konsultacje, wprowadzenia laboratoryjne, bieżąca kontrola postępu wykonania pracy - 25

**Język prowadzenia zajęć:**

polski

**Liczba punktów ECTS, którą student uzyskuje w ramach zajęć o charakterze praktycznym:**

4,5 pkt. ECTS - liczba godzin praktycznych 115h, w tym:
wykonanie zadań projektowych, inżynierskich lub badawczych: 60-70h;
samodzielne wykonanie dokumentacji przeprowadzonych opracowań: 30-40h
konsultacje 25h,

**Formy zajęć i ich wymiar w semestrze:**

|  |  |
| --- | --- |
| Wykład: | 0h |
| Ćwiczenia: | 0h |
| Laboratorium: | 0h |
| Projekt: | 1125h |
| Lekcje komputerowe: | 0h |

**Wymagania wstępne:**

Kompetencje w zakresie podstawowej znajomości i umiejętność stosowania matematyki, fizyki, mechaniki, elektroniki, automatyzacji i robotyzacji procesów, sterowania, programowania oraz form zapisu w projektowaniu w automatyce i robotyce.

**Limit liczby studentów:**

1

**Cel przedmiotu:**

Zdobycie umiejętności samodzielnego rozwiązywania problemu badawczego lub projektowego, samodzielnego pogłębienia wiedzy z wybranego zakresu tematycznego w obszarze automatyki i robotyki. Zdobycie umiejętności samodzielnego organizowania czasu pracy, realizacji założonego harmonogramu oraz raportowania.

**Treści kształcenia:**

Praktyczne zastosowanie wiedza i umiejętności związane z rozwiązanie zagadnienia szczegółowego z obszaru mechatroniki. Nabycie umiejętności organizacji pracy i sprawozdawania osiągnięć inżynierskich lub wykonania dokumentacji pracy.

**Metody oceny:**

Ocena poziomu wykonania zadań projektowych lub badawczych, zaangażowania, systematyczności pracy i poprawności wykonania dokumentacji pracy

**Egzamin:**

nie

**Literatura:**

wskazane przez opiekuna pracy przejściowej

**Witryna www przedmiotu:**

**Uwagi:**

## Efekty przedmiotowe

### Profil ogólnoakademicki - wiedza

**Efekt PP\_IIst\_W01:**

Ma pogłębioną wiedzę dotyczącą zagadnienia szczegółowego z obszaru automatyki i robotyki

Weryfikacja:

ocena raportu z pracy

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_W10, K\_W11, K\_W12

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_W04, T2A\_W05, T2A\_W06, T2A\_W05

### Profil ogólnoakademicki - umiejętności

**Efekt PP\_IIst\_U01:**

Ma pogłębioną wiedzę dotyczącą zagadnienia szczegółowego z obszaru automatyki i robotyki

Weryfikacja:

ocena raportu z pracy

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_U01, K\_U03, K\_U14, K\_U17

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_U01, T2A\_U06, T2A\_U03, T2A\_U07, T2A\_U19, T2A\_U12, T2A\_U15

### Profil ogólnoakademicki - kompetencje społeczne

**Efekt PP\_IIst\_K01:**

potrafi uwzględnić aspekty pozatechniczne prowadzonej pracy

Weryfikacja:

ocena raportu z pracy

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_K02

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_K02, T2A\_K07

**Efekt PP\_IIst\_K02:**

Potrafi zaplanować harmonogram realizacji złożonego zadania

Weryfikacja:

ocena raportu z pracy

**Powiązane efekty kierunkowe:** K\_K02, K\_K05

**Powiązane efekty obszarowe:** T2A\_K02, T2A\_K07, T2A\_K04