Załącznik nr b do Uchwał y nr 247 Senatu UZ z 25.03.20226 r.

PLAN STUDIÓW II STOPNIA

Rekrutacja w roku akademickim 2026/27

WYDZIAŁ Nauk Inżynieryjno-Technicznych

Nazwa kierunku studiów: **Automatyka i robotyka**
Forma studiów: nie**stacjonarne**

czas trwania: 3 semestry

LP.		NAZWA PRZEDMIOTU	Liczba godzin	ECTS	Forma zal	SEMESTR 1						SEMESTR 2						SEMESTR 3					
						Forma zajęć				Forma zal	ECTS	Forma zajęć				Forma zal	ECTS	Forma zajęć				Forma zal	ECTS
						W	Ć	L	P/S			W	Ć	L	P/S			W	Ć	L	P/S		
1	Moduł przedmiotów kierunkowych i ogólnych	Metody optymalizacji	36	5	E/ZO	18		18		E/ZO	5												
2		Modelowanie i identyfikacja	36	5	E/ZO	18		18		E/ZO	5												
3		Teoria sterowania	36	5	E/ZO	18		18		E/ZO	5												
4		Układy wykonawcze automatyki	27	4	ZO/ZO	9		18		ZO/ZO	4												
5		Sensoryka i pomiary przemysłowe	27	4	ZO/ZO	9		18		ZO/ZO	4												
6		Praca przejściowa	18	3	ZO				18	ZO	3												
7		Systemy zdarzeniowe	18	3	E/ZO	9		9		E/ZO	3												
8		Język angielski/niemiecki	18	2	ZO									18		ZO	2						
9		Historia techniki	9	2	ZO													9				ZO	2
10		Zachowania człowieka w organizacji i na rynku pracy	18	3	ZO													18				ZO	3
11	Moduł Praca dyplomowa	Seminarium dyplomowe I	30	4	ZO										30	ZO	4						
12		Seminarium dyplomowe II	90	12	ZO																90	ZO	12
13		Proseminarium I	4	1	ZO				4	ZO	1												
14		Proseminarium II	9	2	ZO										9	ZO	2						
15		Proseminarium III	18	3	ZO																18	ZO	3
1	Specjalność 1 - Komputerowe systemy automatyki	Inteligentne metody sterowania	36	4	E/ZO							18		18		E/ZO	4						
2		Zaawansowane metody sterowania	36	4	E/ZO							18		18		E/ZO	4						
3		Lokalizacja i nawigacja robotów	36	4	E/ZO							18		18		E/ZO	4						
4		Automatyzacja procesów przemysłowych	27	3	ZO/ZO													9		18		ZO/ZO	3
5		Zdecentralizowane układy automatyki i robotyki	36	4	ZO/ZO													9		27		ZO/ZO	4
6		Zaawansowane systemy decyzyjne	18	3	ZO/ZO													9		9		ZO/ZO	3
7		Systemy tolerujące uszkodzenia	27	4	ZO/ZO							9		18		ZO/ZO	4						
		Wizja maszynowa w robotyce i automatyzacji	27	4	ZO/ZO/ZO							9		9	9	ZO/ZO/ZO	4						
8		Metody programowania sterowników logicznych	18	2	ZO/ZO							9		9		ZO/ZO	2						
		Rekonfigurowalne wbudowane sterowniki logiczne	18	2	ZO/ZO							9		9		ZO/ZO	2						
9		Automatyzacja systemów z odnawialnymi źródłami energii	18	2	ZO/ZO							9		9		ZO/ZO	2						
		Napędy urządzeń przemysłowych i pojazdów mechanicznych	18	2	ZO/ZO							9		9		ZO/ZO	2						
10		Sterowanie w strukturze sieci rozległej	18	2	ZO/ZO							9		9		ZO/ZO	2						
		Systemy komunikacji	18	2	ZO/ZO							9		9		ZO/ZO	2						