

Lp.	Nazwa przedmiotu	Liczba godzin				ECTS
		w	ćw	lab	proj	
ROKI Semestr 1						
1	Algebra z geometrią		45			4
2	Analiza 1	30	45			7
3	Przedmiot HES inż. 1	30				2
4	Fizyka inżynierska 1	15	30			3
5	Grafika inżynierska	15			15	2
6	Informatyka 1	30		30		5
7	Materiały 1	30				2
8	Mechanika 1	15	15			3
9	Ochrona środowiska	30				2
10	Przysposobienie biblioteczne	2				0
11	Szkolenie BHP	4				0
12	Wychowanie fizyczne		30			0
						30
ROKI Semestr 2						
1	Analiza 2	30	30			5
2	Przedmiot HES inż. 2	30				2
3	Elektrotechnika 1	30	15			4
4	Informatyka 2	15		15		3
5	Mechanika 2	30	30			5
6	Termodynamika 1	30	30			5
7	Wychowanie fizyczne		30			0
8	Wytrzymałość konstrukcji 1	30	15			4
9	Zapis konstrukcji – CAD 1				30	2
						30
ROK II Semestr 3						
1	Analiza 3	15	30			4
2	Drgania	15		15		2
3	Mechanika płynów 1	30	15			5
4	Podstawy automatyki i sterowania 1	30	15			4
5	Podstawy konstrukcji maszyn 1	15	15			3
6	Podstawy metod komputerowych w obliczeniach inżynierskich	15		15		2
7	Podstawy teorii sygnałów	15	15			3
9	Techniki wytwarzania 1	30				2
10	Wprowadzenie do biomechaniki	30	15			3
11	Wychowanie fizyczne		30			0
12	Wytrzymałość konstrukcji 2	15	15			2
						30
ROK II Semestr 4						
1	Elektronika 1	15	15			2
2	Elektronika 2			15		1
3	Język moduł 1		30			2
4	Język moduł 2		30			2
5	Laboratorium pomiarów automatyki i sterowania 1			30		2
6	Metoda elementów skończonych 1	30		15		4
7	Miernictwo i techniki eksperymentu	15	15			2
8	Podstawy automatyki i sterowania 2	30	15			3
9	Podstawy konstrukcji maszyn 2	15	15			3
10	Technika mikroprocesorowa 1	15	15			3
11	Teoria maszyn i mechanizmów 1	15	15			3
12	Wytrzymałość konstrukcji 3			15		1
13	Zapis konstrukcji – CAD 2			30		2
						30

Lp.	Nazwa przedmiotu	Liczba godzin				ECTS
		w	ćw	lab	proj	
ROK III Semestr 5						
1	Język moduł 3		30			2
2	Język moduł 4		30			2
3	Laboratorium pomiarów automatyki i sterowania 2			30		2
4	Laboratorium zintegrowane			60		5
5	Podstawy automatyki i sterowania 3	30	30			4
6	Podstawy konstrukcji robotów				60	5
7	Podstawy robotyki	15	30	30		6
8	Technika mikroprocesorowa 2			15		1
9	Teoria sygnałów i systemów	15	15			3
						30
ROK III Semestr 6						
1	Czujniki w robotyce	15		15		2
2	Dynamika układów wieloczołowych 1	15	15	15		3
3	Fizyka 1	30				3
4	Język moduł 5		30			2
5	Język moduł 6		30			2
6	Język - egzamin: poziom B2					0
7	Napędy robotów	15	15			3
8	Praca przejściowa inżynierska				60	6
9	Roboty mobilne	30	30			4
10	Seminarium dyplomowe				30	2
11	Układy automatyki cyfrowej	15		15	15	3
						30
ROK IV Semestr 7						
1	Bezzałogowe statki powietrzne	15		15		3
2	Praca dyplomowa (inżynierska)				180	15
3	Programowanie obiektowe w języku C++	15		15		3
4	Przedmiot HES inż.. 3	30				2
5	Przedmiot obieralny					2
6	Sieci neuronowe	15		15		2
7	Systemy czasu rzeczywistego	15		30		3
						30