

Wydział Elektroniki, Fotoniki i Mikrosystemów
 Studia: Stacjonarne II stopnia
 Kierunek: Automatyka i Robotyka
 Specjalność: Robotyka

ARR

Uchwała z dnia :
 Obowiązuje od :
 Rok rozpoczęcia studiów 2022/23

Struktura programu nauczania w układzie godzinowym

	I	II	III
26			
25			
24		Projekt specjalnościowy W12AIR-SM0102P 00020	
23	Sztuczne sieci neuronowe W12AIR-SM0005 10010		
22		Systemy sterowania robotów W12AIR-SM0105 20010	Uczenie maszynowe W12AIR-SM0110 10100
21	Intel. wirtualizacja systemów i automatyzacji procesów W12AIR-SM0006 10020 E		Roboty społeczne W12AIR-SM0109 10100
20			
19		Sterowanie adaptacyjne i odporne	Planowanie ruchu robotów
18	Teoria sterowania		
17	W12AIR-SM0007 21100 E	W12AIR-SM0100 21100 E	W12AIR-SM0111 20001
16			
15		*Zaaw. syst. robotyczne W12AIR-SM0113 10010	**Mrs W12AIR-SM0108W 10000
14	Modelowanie i identyfikacja		Przedsiębiorczość W08AIR-SM0010 10001
13	W12AIR-SM0001 20200	Systemy zdarzeniowe W12AIR-SM0114 10010	
12			Praca dyplomowa W12AIR-SM0010D 10h
11		Metody sztucznej inteligencji W12AIR-SM0106 20010 E	
10	Teoria i metody optymalizacji W12AIR-SM0003 21000		
9			
8		Rozproszone systemy sterowania W12AIR-SM0103 10200	
7	K. społ. W08W12-SM0001S 00001		
6	Fizyka W11W12-SM4901W 10000		
5	Matem. W13AIR-SM1440W 10000	Algorytmy robotyki mobilnej W12AIR-SM0104 10101	
4	Język obcy B2+ 01000		
3	Język obcy A1		
2	03000	Seminarium specjalnościowe W12AIR-SM0107S 00002	Seminarium dyplomowe W12AIR-SM0112S 00002
1			

*Zaawansowane systemy robotyczne

**Metody reprezentacji sceny

Przewodniczący Komisji Programowej Specjalności

Przewodnicząca Komisji Programowej Kierunku

Dziekan

.....
 prof. dr hab. inż. Ignacy Dułęba

.....
 dr hab. inż. Alicja Mazur, prof. uczelni

.....
 prof. dr hab. inż. Rafał Walczak

Wydział Elektroniki, Fotoniki i Mikrosystemów
 Studia: Stacjonarne II stopnia
 Kierunek: Automatyka i Robotyka
 Specjalność: Robotyka

ARR

Uchwała z dnia :
 Obowiązuje od :
 Rok rozpoczęcia studiów 2022/23

Struktura programu nauczania w układzie punktowym

	I	II	III
30	Sztuczne sieci neuronowe 3	Projekt specjalnościowy 2	Uczenie maszynowe 2
29		Systemy sterowania robotów 4	Roboty społeczne 2
28	Planowanie ruchu robotów 3		
27			Sterowanie adaptacyjne i odporne 5
26	**M. r. sc. 2		
25		Przedsiębiorczość 3	
24	Praca dyplomowa 15		
23		Teoria sterowania 6	
22	*Zaaw. syst. robotyczne 2		
21		Systemy zdarzeniowe 3	
20	Metody sztucznej inteligencji 4		
19		Rozproszone systemy sterowania 4	
18	Algorytmy robotyki mobilnej 4		
17		Modelowanie i identyfikacja 5	
16	Seminarium specjalnościowe 2		
15		Teoria i metody optymalizacji 5	
14	Komunikacja społeczna 2		
13		Fizyka 1	
12	Matematyka 1		
11		Język obcy B2+ 1	
10	Język obcy A1 2		
9		Seminarium dyplomowe 3	
8	Seminarium dyplomowe 3		
7		Seminarium dyplomowe 3	
6	Seminarium dyplomowe 3		
5		Seminarium dyplomowe 3	
4	Seminarium dyplomowe 3		
3		Seminarium dyplomowe 3	
2	Seminarium dyplomowe 3		
1		Seminarium dyplomowe 3	

*Zaawansowane systemy robotyczne

**Metody reprezentacji sceny

Przewodniczący Komisji Programowej Specjalności

Przewodnicząca Komisji Programowej Kierunku

Dziekan

.....
 prof. dr hab. inż. Ignacy Dulęba

.....
 dr hab. inż. Alicja Mazur, prof. uczelni

.....
 prof. dr hab. inż. Rafał Walczak