

Program studiów cz.1

Ogólna charakterystyka studiów	
Prowadzący obszar (specjalność) studiów:	Instytut informatyki i Mechatroniki
Obszar (specjalność) studiów <i>(nazwa obszaru (specjalności) musi być adekwatna do zawartości programu studiów a zwłaszcza do zakładanych efektów uczenia się)</i>	Mechatronika
Poziom kształcenia: <i>(studia pierwszego, drugiego stopnia, jednolite studia magisterskie)</i>	studia pierwszego stopnia
Profil kształcenia: <i>(ogólnoakademicki, praktyczny)</i>	praktyczny
Forma studiów: <i>(studia stacjonarne, studia niestacjonarne)</i> Opcjonalnie specyficzne systemy studiów (np. zdalne, dualne)	studia niestacjonarne
Liczba semestrów:	7
Praktyki (łącznie wymiar):	960 godzin w terminie do 7 semestru łącznie
Szkolenie BHP w wymiarze:	8 godzin na początku 1 semestru, realizowane w ramach modułu Bezpieczeństwo i ergonomia pracy
Liczba punktów ECTS konieczna do uzyskania kwalifikacji odpowiadających poziomowi studiów	210
Łączna liczba punktów ECTS uzyskanych:	
na zajęciach wymagających bezpośredniego udziału nauczycieli akademickich lub innych osób prowadzących zajęcia:	93
w ramach zajęć z dziedziny nauk humanistycznych lub społecznych:	18
w ramach praktyk:	32,5
w ramach modułów zajęć związanych z praktycznym przygotowaniem zawodowym:	133
za zajęcia realizowane w systemie zdalnym (dotyczy studiów w systemie zdalnym):	
Procentowy udział liczby punktów ECTS dla każdej dyscypliny (dotyczy kierunku przyporządkowanego do więcej niż jednej dyscypliny):	
dyscyplina wiodąca: automatyka, elektronika i elektrotechnika	63% - 63% ogólnej liczby punktów ECTS
dyscyplina (dyscypliny): informatyka techniczna i telekomunikacja	21% - 21% ogólnej liczby punktów ECTS
dyscyplina (dyscypliny): inżynieria mechaniczna	16% - 16% ogólnej liczby punktów ECTS
Łączny nakład pracy studenta (NPS)	5496
Tytuł zawodowy uzyskiwany przez absolwenta:	inżynier
Wskazanie, czy w procesie definiowania efektów uczenia się oraz w procesie przygotowania i udoskonalania programu studiów uwzględniono opinie interesariuszy	Umowy podpisane: Innovlabs sp z o.o.; Logon SA; Spotkania odbyły się z: Innovlabs sp z o.o.; Logon SA; Asseco Poland S.A. oddział w Bydgoszczy. Losy absolwentów na podstawie kontaktów własnych
Wymagania wstępne (oczekiwane kompetencje kandydata – zwłaszcza w przypadku studiów drugiego stopnia)	
Relacja obszar (specjalność) - kierunek	Mechatronika

Program studiów cz.2

Obszar: **Mechatronika**

Moduły kształcenia wraz z zakładanymi efektami uczenia się						
Moduły kształcenia	Instytut informatyki i Mechatroniki	Zakładane efekty uczenia się	Treści programowe zapewniające uzyskanie efektów uczenia się	Rygor zaliczenia	Liczba ECTS	Sposoby weryfikacji zakładanych efektów uczenia się osiąganych przez studenta
Przedmioty kanoniczne						
Wybrane zagadnienia z ekonomii i przedsiębiorczości	Wybrane zagadnienia ekonomii i przedsiębiorczości	K_W12, K_W13, K_W15, K_U13, K_K06	1. Wybrane elementy marketingu; 2. Wybrane elementy dotyczące kultury organizacyjnej przedsiębiorstwa; 3. Wybrane elementy analizy ekonomicznej; 4. Biznes plan metodą LEAN Canvas	Z	1	Test na platformie zdalnego nauczania, prace pisemne, ocena nauczycielska, koleżeńska
Bezpieczeństwo i ergonomia pracy	Szkolenie BHP	K_W15, K_U11	1. Charakterystyka systemu ochrony pracy w Polsce; 2. Zakres działalności bhp i definiowanie podstawowych pojęć z dziedziny bhp; 3. Zasady ochrony przeciwpożarowej i obowiązków pracodawcy w tym zakresie; 4. Charakterystyka wymagań bezpieczeństwa pożarowego; 5. Charakterystyka głównych elementów ochrony środowiska; 6. Podstawowe zagadnienia związane z zanieczyszczeniami; 7. Charakterystyka działań związanych z utylizacją, recyklingiem i biodegradacją; 8. Działania związane z kształtowaniem: struktury przestrzennej stanowiska pracy, oświetlenia i barw środowiska prac; 9. Elementy systemu kontroli i nadzoru nad prawną ochroną bhp w zakładach pracy	Z	0	Testy na platformie zdalnego nauczania
Podstawy prawa i ochrona własności intelektualnej	Podstawy prawa i ochrona własności intelektualnej	K_W11, K_K02	1. Pojęcie prawa i jego funkcje; 2. Koncepcje, system prawa i inne systemy normatywne; 3. System prawa i norma prawna; 4. Normy a przepisy prawne; 5. Tworzenie prawa i hierarchia źródeł prawa; 6. Stosowanie i wykładnia prawa; 7. Charakterystyka podstawowych gałęzi prawa; 8. Własność intelektualna i jej miejsce w systemie prawa; 9. Autorskie prawa osobiste i majątkowe; 10. Ochrona własności przemysłowej; 11. Wzory użytkowe, wzory przemysłowe, znaki towarowe; 12. Topografia układów scalonych, projekty racjonalizatorskie, oznaczenia geograficzne	Zo	1	Test na platformie zdalnego nauczania
Kultury świata	Kultury świata	K_W17, K_U19, K_U20, K_K05	1. Podstawowe zagadnienia z zakresu wiedzy o kulturze; omówienie reprezentatywnych koncepcji kultury; „historia” kultury – prezentacja wybranych koncepcji dotyczących pojawienia się fenomenu kultury. 2. Pojęcie cywilizacji; omówienie podstawowych teorii dotyczących kształtowania się cywilizacji oraz wzajemnych relacji między cywilizacją a kulturą na przykładzie wybranych kultur świata. 3. Krytyka kulturowa; historyczne aspekty ujęcia „kultura a władza” na przykładzie postkolonializmu. Relacje, hegemonie, nierówności społeczne w korelacji do kultur świata. Różnicowanie kultur i ich dynamika. Pojęcie „kręgu kulturowego” oraz rdzeń aksjologiczny i pojęcie subkultury. 4. Determinanty tożsamości kulturowej i określenie jej istoty: etniczność i narodowość. 5. Magia, rytuał i religia. 6. Europa jako „koncepcja” polityczna, ideologiczna, kulturowa oraz jako sposób myślenia – jej statyczność i dynamika. Inne homogeniczne, homeostatyczne i heterogeniczne systemy kultury w aspekcie ich ekspansji.	Z	1,0	Merytoryczny wkład w analizie przypadku w ramach omawiania „case study”; aktywny udział w grze w trakcie zajęć; pozytywny wynik testu końcowego.
Regionalizm	Regionalizm	K_W17, K_U10, K_K03	Definicje regionalizmu, Tożsamość regionalna, Tożsamość lokalna, Historyczne uwarunkowania ruchów regionalistycznych, Region jako podstawa identyfikacji społecznej i kulturowej, Społeczna rola regionalistów, Historyczne uwarunkowania tworzenia się regionalnego i lokalnego dziedzictwa kulturowego, Dziedzictwo regionalne i lokalne w tworzeniu lokalnego produktu turystycznego, umacnianie tożsamości regionalnej w działalności samorządów lokalnych, Wybrane zagadnienie z historii kształtowania się regionów Polski, Regionalizm w polityce kulturalnej Unii Europejskiej, Regionalizm jako potencjał endogeniczny województwa kujawsko-pomorskiego, Systemy wsparcia potencjałów endogenicznych w kontekście I kongresu regionalistów Kujaw i Pomorza.	Z	2,0	Praca pisemna – przygotowanie do debaty, wypowiedzi ustne w tym merytoryczny wkład w dyskusje
Język obcy	Język obcy	K_U06, K_U17	1. Pracownicy, nazwy zawodów i stanowisk; zakres czynności i obowiązków zawodowych; profil działalności firmy; opis produktów i usług; słownictwo związane ze sprzedażą i kupnem, usługami, wyrażenia służące składaniu reklamacji; proces produkcji; etapy; budowanie zespołu; relacje między pracownikami; relacje z przełożonym; regulaminy i zasady; formy zatrudnienia, prowadzenie własnej działalności gospodarczej; pierwsze spotkania i powitania; prowadzenie rozmów telefonicznych; kreowanie logo i wizerunku firmy; zarządzanie czasem; spotkania i zebrania służbowe, tele i videokonferencje; delegowanie zadań i obowiązków; 2. Doświadczenie zawodowe, osiągnięcia zawodowe, rynek pracy; proces rekrutacji; rozmowy o pracę, kariera zawodowa; 3. Reklama produktów i usług; specyfikacje techniczne produktu; wygląd i projektowanie produktu, przedmiotów użytkowych i budynków; 4. Strój służbowy, ubrania i moda; wygląd i ubiór, przymiotniki opisujące charakter i osobowość, cechy charakteru przydatne w pracy; 5. Korzystanie z różnych środków transportu, dojazd do pracy; opis miejsca zamieszkania, wielkie i atrakcyjne miasta, życie, problemy i czas wolny w mieście; 6. Podróżowanie, informacja turystyczna, podróże służbowe, noclegi, problemy podczas podróży, w hotelu; wycieczki, zwiedzanie, orientacja w terenie, atrakcje turystyczne; 7. Dziedzictwo kulturowe, komunikacja interkulturowa, szok kulturowy; wydarzenia kulturalne, rozrywki, rekreacyjne i korporacyjne, targi i wystawy, eventy; 8. Praca poza granicami kraju; 9. zainteresowania, słownictwo związane ze sposobami spędzania wolnego czasu; 10. posiłki, nawyki żywieniowe, diety, przygotowywanie i zamawianie posiłków oraz napojów, posiłki poza domem; 11. zmiany zachodzące w stylu życia i pracy, ich tempo i wpływ na człowieka, zachowanie równowagi między życiem prywatnym i zawodowym, bycie asertywnym; 12. Słownictwo związane z odkryciami i wynalazkami; innowacje i rozwiązania technologiczne, nazwy urządzeń elektronicznych i gadżetów, słownictwo związane z korzystaniem z urządzeń elektronicznych i Internet, technologie informacyjno-komunikacyjne, media społecznościowe, ich wykorzystywanie przez firmy, profil zawodowy w mediach społecznościowych; 3. Bezpieczeństwo w sieci; 13. Słownictwo związane z zachowaniem proekologicznym, zagrożeniem i ochroną środowiska naturalnego używaniem wody, energii; 14. Pieniądże i finanse, oszczędzanie i wydawanie pieniędzy, rozliczenia finansowe; opisywanie tendencji, trendów i zmian, relacje przyczynowo-skutkowe; 15. opisywanie wykresów; wystąpienia publiczne, elementy prezentacji, udane i nieudane prezentacje	Zo	6	praca pisemna Test gramatyczny; test leksykalny; wypowiedź ustna; udział w dyskusji; odgrywanie ról; zadania na zrozumienie tekstu pisanego; zadania na zrozumienie tekstu słuchanego; wykonanie zadań w modułach językowych na platformie edukacyjnej
	Język obcy specjalistyczny	K_U06, K_U17	1. Powtórzenie i utrwalenie materiału gramatycznego poziomu podstawowego; 2. Czasy teraźniejsze (The Present Simple Tense, The Present Continuous Tense) oraz słownictwo dotyczące sytuacji życia codziennego w kontekście przyszłego stanowiska pracy - inżyniera informatyka; 3. Powtórzenie i utrwalenie czasów przeszłych (The Past Simple Tense, The Past Continuous Tense); Słownictwo dotyczące zagadnień mechatronicznych; 4. Podawanie informacji na temat prac związanych ze stanowiskiem pracy; Powtórzenie słownictwa z zakresu bezpieczeństwa pracy i przepisów BHP; 5. Powtórzenie, utrwalenie i uzupełnienie wiadomości z zakresu strony biernej oraz słownictwa związanego z urządzeniami automatyka (budowa, działanie) wraz z praktycznym zastosowaniem strony biernej oraz mowy zależnej w scenkach sytuacyjnych dotyczących stanowiska pracy; 6. Utrwalenie i uzupełnienie słownictwa specjalistycznego z zakresu pracy i funkcjonowania urządzeń i maszyn.	Z	2	Praca pisemna; wypowiedź ustna; zadania na zrozumienie tekstu technicznego pisanego; zadania na zrozumienie tekstu technicznego słuchanego.
Nowoczesne technologie	Praktyczne podstawy kształcenia zdalnego	K_W10, K_K01	1. Lifelong learning – tempo zmian w otaczającym świecie, metody samodoskonalenia zawodowego; 2. Bezpieczeństwo systemów informatycznych – logowanie do systemów WSG, elementy bezpieczeństwa sieciowego; 3. Praca z systemem LMS – miejsca pojawiania się informacji, źródła wiedzy, metody aktywizacji, metody komunikacji, sposoby weryfikacji efektów kształcenia	Z	0	Testy, ankiety, dyskusja na forum
Kultura fizyczna	Wychowanie fizyczne	K_U20	1. Gry zespołowe; 2. Zajęcia ogólnego rozwoju z elementami koszykówki, siatkówki, piłki ręcznej, piłki nożnej, unihokeju; 3. Fitness	Z	0	Test; samoocena, analiza, obserwacja
Filozofia praktyczna	Etyka Sztucznej Inteligencji	K_W17, K_U18, K_U20, K_U10, K_K01	Wprowadzenie, czyli wszystko co musimy wiedzieć na początek. Algorytmy i jak kierują one naszym życiem. Sztuczna Inteligencja w popkulturze Dylematy moralne i eksperymenty myślowe. Współczesne trendy w badaniach nad etyką SI. Nie samą sztuczną inteligencją człowiek żyje. Emocje, humor i świadomość maszyny.	Z	1,5	test końcowy on-line
	Etyka	K_W17, K_K07,	1. Etyka jako nauka; 2. Teleologizm w etyce; 3. Norma moralna; 4. Osoba jako źródło moralności; 5. Sumienie jako norma moralności; 6. Etyka wobec wyzwań współczesności	Zo	1,0	Praca zaliczeniowa – eseje; kolokwium

Elastyczne kształcenie	Wprowadzenie do informacji naukowej	K_U01, K_U05	1. Pojęcie informacji i jej zastosowanie w nauce; 2. Źródła informacji naukowej; 3. Katalogi i bibliograficzne bazy danych; 4. Bazy nauki; 5. Licencjonowane bazy wiedzy online; 6. Otwarte repozytoria; 7. Wyszukiwanie informacji w sieci Internet; 8. Korzystanie z serwisów tematycznych; 9. Korzystanie z wyszukiwarek naukowych; 10. Użytkowanie multiwyszukiwarek; 11. Korzystanie z bibliotecznych systemów informacyjno-wyszukiwawczych	Z	1	Test na platformie zdalnego nauczania
	Szkolenie biblioteczne	K_U05, K_U01	1. System informacyjno-biblioteczny WSG; 2. Biblioteka Główna WSG (lub biblioteki filialne) i jej zbiory w Internecie; 3. Katalogi on-line; 4. Udostępnianie zbiorów; 5. Bazy danych	Z	0	Test na platformie zdalnego nauczania
	Kultura języka polskiego	K_U18	1. Kształcenie umiejętności słuchania, mówienia, czytania i pisania w ramach tematyki związanej z życiem codziennym i podstawowymi kontaktami społecznymi – nawiązywanie i podtrzymywanie kontaktu w sytuacjach oficjalnych i nieoficjalnych; 2. Udzielanie informacji na temat własnej osoby; 3. Robienie zakupów; 4. Korzystanie z usług gastronomicznych, transportowych i noclegowych, wyrażanie podstawowych potrzeb w w/w sytuacjach.	Z/O	4	Pisemne testy kontrolne, ustne odpowiedzi sprawdzające znajomość gramatyki i słownictwa; pisemne wypowiedzi w ramach zadań domowych; praca domowa, praca na zajęciach, pisemne testy kontrolne sprawdzające umiejętność czytania ze zrozumieniem; samoocena, obserwacja; ocena aktywności i zaangażowania na zajęciach; obserwacja pracy w parach lub grupach
	Pierwsza pomoc przedmedyczna	K_U20	1. Resuscytacja krążeniowo-oddechowa – algorytm postępowania; 2. Poszkodowany nieprzytomny; 3. Niedrożność oddechowa; 4. Stany zagrożenia życia związane z układem nerwowym. 5. Objawy i postępowanie; 6. Choroby i stany nagłe wymagające udzielenia pomocy związane z układem oddechowym, z układem krążenia. 7. Objawy i postępowanie; 8. Odmrożenia, oparzenia termiczne, oparzenia chemiczne, porażenie prądem elektrycznym; 9. Rodzaje ran i ich zaopatrzenie, krwotoki; 10. Urazy narządu ruchu, głowy, kręgosłupa; 11. Postępowanie w różnych stanach zagrożenia życia i chorobach; 12. Objawy i postępowanie	Z	1	Test; zadania; obserwacja pracy studentów podczas realizacji ćwiczeń, ocena oraz analiza wykonanych zadań praktycznych
	Specjalistyczne systemy informatyczne	K_U14, K_W06	1. Praca w środowisku Microsoft Visio: Specyfika programu Visio; Tworzenie diagramów UML z wykorzystaniem Visio; Stosowanie szablonów; Połączenia z źródłami danych; Zaawansowane funkcje Visio; 2. Microsoft Project: Organizacja pracy w MS Project; Tworzenie harmonogramów pracy zespołowej w MS Project; Zaawansowane formatowanie harmonogramów.	Z	1	Aktywność na zajęciach laboratoryjnych, zaliczenie poszczególnych ćwiczeń laboratoryjnych. Test na platformie zdalnego nauczania.
Przedmioty podstawowe	Kurs inżynierski	K_W09, K_U09	1. Platformy sprzętowe do szybkiego prototypowania urządzeń technicznych; 2. Wprowadzenie do platformy Arduino: typy stałych i zmiennych, sterowanie przepływem programu, opóźnienia, instrukcje warunkowe, pętle, przerwanie, odmierzenie czasu, obsługa wejść cyfrowych, obsługa wyjść cyfrowych, obsługa wejść analogowych, komunikacja z komputerem, wykorzystanie bibliotek (serwomechanizm, klawiatura matrycowa); 3. Wprowadzenie do interfejsów komunikacyjnych: port szeregowy – UART, interfejs I2C, interfejs Bluetooth; 4. Prototypowanie prostych urządzeń pomiarowych: diament ultradźwiękowy, termometr, barometr. 5. Elementy i moduły do ekspozycji informacji: diody RGB; obsługa wyświetlacza ciekłokrystalicznego (LCD) z interfejsem HD44780; 6. Wprowadzenie do środowiska Matlab: tworzenie skryptów do komunikacji z urządzeniem kontrolno-pomiarowym, prezentacja wyników pomiarów, implementacja prostych algorytmów przetwarzania danych pomiarowych.	Zo	3,5	Zaliczenie ćwiczeń wykonywanych w ramach laboratorium, ocena aktywności na zajęciach.
	Elektronika i elektrotechnika	K_W05, K_W08, K_U08	1. Elementy elektrotechniki; Pojęcia podstawowe; Stacjonarność. 2. Elementy aktywne – źródła; Transformacja źródeł; Łączenie źródeł. 3. Obwody prądu stałego: Prawa Kirchhoffa i zasada Tellegena; Metoda prądów obwodowych; Metoda potencjałów węzłowych; Twierdzenia o włączeniu źródeł idealnych; Zasada superpozycji; Twierdzenia Thevenina i Nortona. 4. Obwody prądu zmiennego: Elementy reakcyjne i ich łączenie; Wskaz zespolony; Obwody trójfazowe; Zależności energetyczne w obwodzie; Moc i dopasowanie obwodu; Obwody rezonansowe; Uniwersalna krzywa rezonansowa; Dobór obwodu Twierdzenia o przyrostach.	Zo/E	8,5	Egzamin pisemny, ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych.
	Fizyka	K_W01, K_U08	1. Rachunek wektorowy; 2. Kinematyka punktu materialnego; 3. Dynamika punktu materialnego i prawo powszechnej grawitacji; 4. Prawo zachowania energii: energia kinetyczna, potencjalna, praca; moc; siły zachowawcze. 5. Prawo zachowania pędu i momentu pędu. Grawitacja; 6. Elektronika i kwanty. 7. Podstawy fizyki jądrowej; 8. Pole elektrostatyczne i magnetyczne; 9. Optyka geometryczna; 10. Optyka falowa; 11. Przyrządy optyczne.	Zo/E	5	Egzamin pisemny, ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych.
	Matematyka	K_W01, K_U09	1. Wiadomości wstępne: Język matematyki; Notacja znanych symboli matematycznych; 2. Elementy algebry liniowej; 3. Wyznaczniki; 4. Układy równań liniowych; 5. Algebra wektorów; 6. Zbiór liczb zespolonych; 7. Algebra wektorów; 8. Rachunek różniczkowy funkcji jednej zmiennej; 9. Ciągi liczbowe; 10. Pochodna funkcji jednej zmiennej; 11. Rachunek całkowy funkcji jednej zmiennej; 12. Równania różniczkowe	E/Zo	9,5	Ocena aktywności na ćwiczeniach, Ocena wykonania zadań reprezentujących poszczególne działy tematyczne
	Teoria sterowania	K_W05, K_W08, K_U08, K_U14, K_U15	1. Sterowanie procesami ciągłymi. 2. Równania stanu. 3. Sprężenie zwrotne od stanu. 4. Lokowanie biegunów. Obserwatory stanu. 5. Dyskretne układy regulacji. Dobór nastaw i strojenie regulatorów w typowych platformach sprzętowych (biblioteki i bloki PID). 6. Regulacja predykcyjna, warstwowa struktura układów sterowania – realizacje przemysłowe. Implementacja regulatora w typowych platformach sprzętowych (rozwiązania typu OpenHardware, mikrokontrolery, PLC). 7. Sterowanie procesami dyskretnymi. 8. Przekształcenie Z. Transmancja dyskretna. 9. Sterowanie sekwencyjne, symulacje, priorytetowe reguły szeregowania, sieci kolejkowe. 10. Modele optymalizacyjne: grafowe, kombinatoryczne, programowania dyskretnego – złożoność obliczeniowa. 11. Algorytmy optymalizacji – dokładne i przybliżone. 12. Sterowanie a zarządzanie. 13. Specyfika systemów czasu rzeczywistego. Systemy operacyjne czasu rzeczywistego. 14. Sieci przemysłowe. Sieci przemysłowe czasu rzeczywistego. Rozproszone systemy sterowania. 15. Sieci przemysłowe – systemy SCADA. 16. Nietechniczne kryteria doboru komponentów układu regulacji automatycznej.	Zo/E	3,5	Ocena aktywności na zajęciach, Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych, Ocena sprawozdań.
	Podstawy automatyki	K_W05, K_U08, K_U14, K_U15	1. Wprowadzenie do układów automatycznego sterowania: istota sterowania automatycznego; klasyfikacja układów sterowania automatycznego; sterowanie a zarządzanie. 2. Modele układów dynamicznych i sposoby ich analizy; równania ruchu; transmisja operatorowa i widmowa; przestrzeń stanu. 3. Elementy układów automatyki: regulatory i sterowniki; czujniki i przetworniki pomiarowe; napędy; sterowanie pozycyjne, serwomechanizm; Zastosowanie czujników, przetworników pomiarowych i aktuatorów w układach sterowania automatycznego. 4. Projektowanie układów automatyki: stabilność układów automatyki; dobór nastaw regulatorów; sprzężenie zwrotne od stanu; lokowanie biegunów, obserwatory stanu. Dobór nastaw i strojenie regulatorów w typowych platformach sprzętowych (biblioteki i bloki PID). 5. Układy przełączające: układy kombinacyjne; grafy SFC; sterowniki PLC. Implementacja regulatora w typowych platformach sprzętowych (rozwiązania typu OpenHardware, mikrokontrolery, PLC). 6. Przemysłowe układy automatyki: specyfika systemów czasu rzeczywistego; systemy operacyjne czasu rzeczywistego; sieci przemysłowe – systemy SCADA; rozproszone systemy automatyki. 16. Nietechniczne kryteria doboru komponentów układu regulacji automatycznej.	Zo	4	Kolokwium zaliczeniowe, aktywność na zajęciach. Ocena sprawozdań z laboratorium
	Materialoznawstwo	K_W02, K_U09, K_U13, K_U15	1. Zasady doboru materiałów inżynierskich w budowie maszyn i urządzeń; 2. Podstawy doboru materiałów na produkty i ich elementy; 3. Właściwości materiałów zależne od budowy fazowej oraz od mikrostruktury; 4. Stale stopowe o szczególnych właściwościach; 5. Metalurgia proszków jako technologia materiałów i gotowych produktów; 6. Kształtowanie struktury i własności warstw powierzchniowych; 7. Elementy faktografii i zmiany struktury materiałów inżynierskich w wyniku eksploatacji	Zo/E	4	Egzamin pisemny, ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych.
Przedmioty kierunkowe i obszarowe						
	Programowanie	K_W04, K_W06, K_U02, K_U05, K_U15	Podstawowe pojęcia: Struktura programu w języku C#; Typy danych w programowaniu strukturalnym; Wykorzystanie typów prostych (int, float itp.); Wykorzystanie typów tablicowych jedno i dwuwymiarowych; Definicja struktur; Wykorzystanie instrukcji złożonych: instrukcje warunkowe (if, if..else, if else); instrukcje iteracyjne (for, while, do..while, itp); Instrukcje wyboru (switch)	Zo	5	Kolokwium zaliczeniowe, aktywność na zajęciach. Ocena wykonania poszczególnych zadań programistycznych
	Programowanie obiektowe	K_W04, K_W06, K_U02, K_U05, K_U15	Wprowadzenie do paradygmatu obiektowości: Ogólne pojęcie klasy; Definiowanie metod i konstruktorów zwykłych; Wykorzystanie specyfikatorów dostępu (public, private, protected); Hermetyzacja; Dziedziczenie; Klasa abstrakcji	Zo	4,5	Kolokwium zaliczeniowe, aktywność na zajęciach. Ocena wykonania poszczególnych zadań programistycznych

Systemy operacyjne	K_W06, K_U16	1.Podstawowe pojęcia i klasyfikacje; 2. Jądro systemu operacyjnego i zarządzanie procesami; 3. Zarządzanie pamięcią; 4.Zarządzanie systemem wej/wy; 5.Zarządzanie plikami; 6. Komunikacja użytkownika z systemem; 7. Zadania operatora systemu komputerowego; 8.Zadania administratora systemu komputerowego; 9. Ogólna charakterystyka współczesnych systemów operacyjnych: Unix, Linux, Windows.	Zo	3	Ocena wykonania poszczególnych ćwiczeń laboratoryjnych
Rysunek techniczny	K_W03, K_W07, K_W09, K_U02	1. Rzuty Monge'a; 2. Proste i płaszczyzny w rzutach Monge'a; 3. Rzuty prostych równoległych i prostopadłych, przecinających się i skośnych; 4. Elementy przynależne; 5. Elementy wspólne, punkt przebiecia, prosta wspólna, prosta dwóch płaszczyzn; 6. Przekroje i przenikanie wielościanów; 7. Rzut prostokątny; 8. Rzut aksonometryczny; 9. Widoki przekroje i kłady; 10. Wymiarowanie; 11. Podstawowe elementy: walek, koło zębate; 12. Rysowanie połączeń części maszynowych	Zo	2	Ocena wykonania poszczególnych ćwiczeń rysunkowych. Ocena głównego rysunku technicznego.
Architektura systemów komputerowych	K_W06, K_U16	1. Podstawowe wiadomości z architektury komputerów. Ogólny model architektury komputera: Model von Neumana i model Harvard'zki; obecny model komputera; moduły komputera 2. krótki opis współpracy modułów komputera: Kody liczbowe i operacje na różnych reprezentacjach liczb 3. Operacje logiczne i przykłady ich realizacji: zagadnienia dotyczące przepływu prądu elektrycznego; oporności ohmowe i nieohmowe; urządzenia półprzewodnikowe (diody, tranzystory); dioda, tranzystor jako klucz przełączający; realizacja na kluczu diodowym; realizacja na kluczu tranzystorowym; bramki logiczne na tranzystorach bipolarnych i polowych 4. Cyfrowe układy scalone: układy scalone realizujące funkcje logiczne; układy scalone sekwencyjne 5. Pamięci i sposoby ich realizacji: rodzaje pamięci stosowanych w komputerze; pamięci realizowane na przerzutnikach; pamięci półprzewodnikowe i pamięci masowe; pamięci realizowane na kondensatorach (tranzystory polowe); pamięci na układach sekwencyjnych; pamięci typu „tylko do zapisu” – ROM i inne; pamięci typu „do zapisu i do odczytu” – RAM i inne; pamięci matrycowe; pamięci programowalne 6. Mikroprocesor (CPU): architektura mikroprocesora; jednostka arytmetyczno-logiczna (ALU) mikroprocesora; rejestry; układ wykonawczy; pamięci podręczne L1 i L2 i L3; przykłady mikroprocesorów 7. Układy otoczenia procesora (chip set) 8. Układy transmisji danych: szyny danych, szyny rozkazów, szyny adresowe; magistrala ISA; magistrala PCI 9.Architektura mikrokomputerów: układy wejścia/wyjścia; obsługa przerwań; kontrolery przesyłań danych; układy DMA; układy licznikowe 10. Architektura komputerów opartych na mikroprocesorach CISc, mikroprocesory Intel 11. Tendencje rozwojowe architektury komputerów.	Zo/E	3	Test na platformie nauczania zdalnego. Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych.
Statystyka i rachunek prawdopodobieństwa	K_W01, K_U09	Podstawowe pojęcia statystyki. Opracowanie materiału statystycznego. Analiza struktury. Rachunek prawdopodobieństwa. Podstawy teorii estymacji. Podstawy weryfikacji hipotez. Rozkład zmiennej dwuwymiarowej losowej.	Zo	5	Kolokwium
Szybkie prototypowanie w projektowaniu urządzeń	K_W03, K_U15	1. Wprowadzenie do prototypowania; 2. Arduino i Raspberry Pi w prototypowaniu urządzeń; 3. Środowisko Arduino IDE; 4. Projektowanie urządzeń elektronicznych: Oprogramowanie Fritzing; Płytki stykowe i połączenia; 5. Budowanie urządzeń elektronicznych; 6. Projektowanie obwodów w środowisku 3D; 7. Wprowadzenie do druku 3d: Rodzaje materiałów; Typy drukarek; Użytkowanie i bieżące serwisowanie drukarek 3D; 8. Projektowanie i budowanie własnego urządzenia	Zo	2	Ocena wykonania prototypów elementów konstrukcji urządzenia z wykorzystaniem wskazanych technik
Systemy IOT i IIOT	K_W08, K_U14, K_U15	1. Przedstawienie założeń i aktualnego stanu wiedzy w obszarze Internet of Things(IOT), Internet of Medical Things(IOMT) i Industrial Internet of Things (IIOT). 2. Omówienie możliwości integracji urządzeń wyposażonych w interfejsy charakterystyczne dla IIOT w procesy technologiczne i produkcyjne. 3. omówienie struktury sieci wykorzystywanych w systemach Internetu Rzeczy (IOT) i Przemysłowego Internetu Rzeczy (IIOT). 4. Omówienie przykładowych implementacji rozwiązań IOT w systemach automatyki domowej. 5. Omówienie przykładowych implementacji rozwiązań IMOT w nowoczesnym społeczeństwie. 6. Omówienie społecznych problemów implementacji rozwiązań Internetu Rzeczy. 7. Bezpieczeństwo systemów IOT. 8. Zabezpieczenia sprzętowe i programowanie w urządzeniach stosowanych w rozwiązaniach IOT. 9. Uwarunkowania prawne we wdrażaniu rozwiązań IOT.	Zo	2	Ocena aktywności na zajęciach. Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych. Ocena sprawozdań.
Inżynieria wytwarzania	K_W03, K_W09, K_U02, K_K02	1. Przygotowanie do wytwarzania nowego produktu (wyrobu); 2. Etapy prac i zakres opracowania. Wyrób i jego cechy: funkcjonalne, użytkowe, handlowe; 3. Proces wytwórczy i cechy go charakteryzujące - proces wytwórczy wyrobu prostego i złożonego; 4. Jakość wyrobu; 5. Wybrane cele realizowane w procesie wytwórczym: nadawanie kształtu, uzyskiwanie pożądanej struktury materiału, uzyskiwanie własności warstwy wierzchniej, uzyskiwanie efektów estetycznych i funkcjonalnych, uzyskiwanie pożądanych właściwości fizycznych lub chemicznych, montaż; 6. Charakterystyka technik wytwarzania z uwagi na uzyskiwane cechy wyrobu i wymagania stawiane przez proces wytwórczy; 7. Projektowanie procesu technologicznego; 8. Współczesne technologie wytwarzania oraz ogólne trendy ich rozwoju; 9. Technologiczność, kryteria i zasady wyboru optymalnego procesu technologicznego; 10. Ćwiczenia projektowe: Technologiczność, kryteria i zasady wyboru optymalnego procesu technologicznego; Podstawy projektowania procesu technologicznego (jego części); Dobór materiałów, oznakowanie wyrobów hutniczych, zwłaszcza stali; Pojęcia dot. technologii wykonania – przykładowe operacje, zabiegi; Zasady opisu technologii wykonania (części prostych i złożonych, montażu; Korzystanie z norm i katalogów. Części normalne i katalogowe;	E/Zo	4	Ocena sprawozdań z ćwiczeń laboratoryjnych
Projektowanie układów sterowania	K_W05, K_W08, K_U02	1. Regulator PID; 2. Sterowanie w przestrzeni stanu: Sterowalność i obserwowalność; Zadanie stabilizacji liniowego obiektu metodą sprzężenia od stanu; Zadanie stabilizacji liniowego obiektu metodą sprzężenia od wyjścia; Synteza regulatora od stanu; Obserwator stanu; Regulator LQR; Regulator LQG; 3. Dyskretny algorytm regulacji: Dyskretyzacja regulatora zaprojektowanego dla czasu ciągłego; Regulator deadbeat; Regulator Dahliana; 4. Projektowanie adaptacyjnych układów regulacji: Wprowadzenie do sterowania adaptacyjnego; Algorytmy IMC; Algorytmy MRAC; 5. Wykorzystanie logiki rozmytej w sterowaniu; Elementy logiki rozmytej; Podstawowe typy rozmytych regulatorów; Schematy Mamdaniego oraz Takagi-Sugeno; Rozmyty regulator PID;	Zo	2	Ocena sprawozdań z ćwiczeń laboratoryjnych
Projekt zespołowy	K_W09, K_U01, K_U02, K_U07, K_U10, K_U12, K_K04, K_K07	Przygotowanie projektu inżynierskiego dostosowanego do obszaru studiów z zakresu szeroko rozumianej mechatroniki. Zadaniem studentów jest przedstawienie rozwiązania (projekt urządzenia, projekt aplikacji, projekt wdrożenia) dla problemów o charakterze technicznym, zgłoszonych przez interesariuszy zewnętrznych (firmy) Uczelni.	Zo	4	Ocena projektu zespołowego - merytoryczna. Ocena wywiązania się z roli pełnionej w zespole przez poszczególnych jej członków.
Grafika inżynierska	K_W07, K_U02, K_U07	1.celce stosowania oprogramowania CAD; 2.genezza stosowania CAD w światowym przemyśle; 3.obecny stan wykorzystania CAD w Polsce i na świecie; 4.charakterystyka wybranych producentów oraz dostawców nowoczesnego oprogramowania CAD we współczesnym przemyśle, w Polsce i na świecie; 5.najważniejsze obszary współczesnego przemysłu, gdzie zastosowanie oprogramowania CAD jest powszechne; 6. teoretyczne podstawy klasyfikacji oprogramowania do grup CAD/CAM/CAE/PLM 7. Tworzenie podstawowych figur w aksjometrii; 8. Ćwiczenie aksjometrii ze względu na kierunek rzutowanych osi układu prostokątnego; 9. Aksjometria w rysunku technicznym – przykłady użycia, ćwiczenie; 10. Ćwiczenie rzutowania prostokątnego; 11. Wykorzystanie programu CAD w rysunku technicznym; 12. Ćwiczenie wymiarowania z wykorzystaniem programu typu CAD.	Zo	6	Ocena opanowania narzędzi graficznych dostępnych w oprogramowaniu CAD. Ocena projektu końcowego.
Mechanika techniczna	K_W03, K_W09, K_U02, K_U16, K_K02	1. Wprowadzenie; 2. Redukcja układu sił; 3. Tarcie; 4. Geometria mechaniczna figur płaskich i mas; 5.Siły wewnętrzne w układach mechanicznych	Zo/E	3,5	Egzamin pisemny, ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych.
Wytrzymałość materiałów	K_W03, K_W09, K_U02, K_U16, K_K02	1. Podstawowe pojęcia wytrzymałości materiałów; 2 Doświadczalne podstawy wytrzymałości materiałów; 3.Obliczenia wytrzymałościowe prętów rozciąganych i ściskanych; 4. Ścinanie; 5. Skręcanie prętów; 6. Zginanie; 7. Zagadnienia statycznie niewyznaczone przy zginaniu; 8. Zmęczenie materiałów; 9. Elementy reologii; 10. Metoda elementów skończonych (MES) w zagadnieniach statyki.	Zo/E	5	Egzamin pisemny, ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych.
Miernictwo wielkości nieelektrycznych	K_U08, K_W01	1. Pojęcia podstawowe związane z pomiarami: obiekt pomiaru; przetwornik pomiarowy; wielkość mierzona; 2. Błędy pomiarowe; 3. Właściwości dynamiczne przetworników; 4. Pomiar temperatury: Termorezystory; Termopary; Czujniki półprzewodnikowe; 5. Pomiar położenia, prędkości i przyspieszenia: Akcelerometry; Inklinometry; 6. Pomiar wilgotności; 7. Tensometry; 8. Pomiar ciśnienia; 9. Czujniki indukcyjne; 10. Czujniki pojemnościowe; 11. Przetworniki impulsowe i kodowe; 12. Przetworniki optoelektryczne	Zo	2	Kolokwium
Metrologia	K_W01, K_W05, K_U08, K_U15	1. Podstawy metrologii – wielkości i ich miary, jednostki, podstawowe pojęcia. 2. Systemy pomiarowe – dokładność, błąd i niepewność pomiaru. Międzynarodowe normy niepewności pomiarów. 3. Propagacja niepewności w pomiarach. 4. Metody pomiarowe – klasyfikacja i opis. Dobór metod pomiarowych ze względu na wymagania prawne. 5. Zbieranie i przetwarzanie sygnałów. Pomiar wielkości elektrycznych i mechanicznych. Metody pomiaru wielkości elektrycznych i mechanicznych w praktyce serwisowej. 6. Metrologia współrzędnościowa – dobór przyrządów pomiarowych. 7. Optyczny pomiar wielkości geometrycznych. 8. Nadzorowanie dokładności przyrządów pomiarowych. Wzorcowanie przyrządów pomiarowych. Zarządzanie instrumentami w laboratorium pomiarowym.	E/zo	3,5	Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych. Ocena sprawozdań z naciskiem na sformułowanie wniosków.

Moduł A : Przedmioty kierunkowe

PDW: Metody numeryczne (Matlab)	K_W04, K_W06, K_U09	1. Wprowadzenie: obliczenia numeryczne w arytmetyce zmiennoprzecinkowej w standardzie IEEE, reprezentacja liczb, precyza obliczeń, utrata dokładności. Uwarunkowanie problemów numerycznych. Dokładność i stabilność algorytmów numerycznych. Analiza błędów. Błędy wsteczne. 2. Całkowanie i różniczkowanie numeryczne: implementacja w środowisku Matlab, implementacja na wybranych platformach sprzętowych stosowanych w układach regulacji automatycznej. 3. Interpolacja i aproksymacja: implementacja w środowisku Matlab, implementacja na wybranych platformach sprzętowych stosowanych w układach regulacji automatycznej. 4. Metody rozwiązywania układów równań liniowych i nieliniowych: implementacja w środowisku Matlab, implementacja na wybranych platformach sprzętowych stosowanych w układach regulacji automatycznej. 5. Numeryczne rozwiązywanie równań różniczkowych: implementacja w środowisku Matlab, implementacja na wybranych platformach sprzętowych stosowanych w układach regulacji automatycznej.	Zo	3	Ocena poszczególnych zadań programistycznych z zakresu metod numerycznych przy wykorzystaniu Matlab'a
PDW: Metody numeryczne (programowanie)	K_W04, K_W06, K_U09	1. Wprowadzenie: obliczenia numeryczne w arytmetyce zmiennoprzecinkowej w standardzie IEEE, reprezentacja liczb, precyza obliczeń, utrata dokładności. Uwarunkowanie problemów numerycznych. Dokładność i stabilność algorytmów numerycznych. Analiza błędów. Błędy wsteczne. 2. Całkowanie i różniczkowanie numeryczne: implementacja w językach C++/C#/Java/Python, implementacja na wybranych platformach sprzętowych stosowanych w układach regulacji automatycznej. 3. Interpolacja i aproksymacja: implementacja w językach C++/C#/Java/Python, implementacja na wybranych platformach sprzętowych stosowanych w układach regulacji automatycznej. 4. Metody rozwiązywania układów równań liniowych i nieliniowych: implementacja w językach C++/C#/Java/Python, implementacja na wybranych platformach sprzętowych stosowanych w układach regulacji automatycznej. 5. Numeryczne rozwiązywanie równań różniczkowych: implementacja w językach C++/C#/Java/Python, implementacja na wybranych platformach sprzętowych stosowanych w układach regulacji automatycznej.	Zo	3	Ocena poszczególnych zadań programistycznych z zakresu metod numerycznych przy wykorzystaniu Matlab'a
Systemy pomiarowe	K_W05, K_U02, K_U09, K_U14, K_U15	1. Sygnaly pomiarowe: Modele zdeterminowane i losowe sygnałów. Procesy losowe i ich parametry. Struktura czasowa sygnałów pomiarowych; 2. Histogram: Rozkłady graniczne. Tablica Galtona. Parametry rozkładu normalnego. Test zgodności chi2; 3. Synteza przyrządu wirtualnego. Panel przyrządu wirtualnego. Diagram przyrządu wirtualnego. Struktura przyrządu wirtualnego. System LabView; 4. Pomiar wielkości elektrycznych: Pomiar napięcia stałego i zmiennego. Pomiar prądu. Pomiar rezystancji; 5. Pomiar wielkości nieelektrycznych: Pomiar okresu i częstotliwości. Systemy zliczające. Systemy pomiaru odcinka czasowego. Metody pomiaru temperatury i wilgotności. Czujniki rezystancyjne. Termopary. Pomiar prędkości. Pirometry. Pomiar natężenia światła. Pomiar ciśnienia. Pomiar napiężeń i siły. Pomiar przesuwu i kąta obrotu. Pomiar przyspieszenia i prędkości. Bio-czujniki i elementy MEMS. Czujniki inteligentne; 6. Karty akwizycji danych: Multiplexery. Układy próbkujące - pamiętające. Wzmacniacze przyrządowe. Przetworniki analogowo-cyfrowe i cyfrowo analogowe. Architektura kart akwizycji danych; 7. Ramiona i maszyny współrzędnościowe. Ramiona pomiarowe. Głowice pomiarowe. Współrzędnościowe maszyny pomiarowe.	Zo/E	4	Kolokwium zaliczające
Sztuczna inteligencja	K_W04, K_U09	1.Sztuczne sieci neuronowe: modele neuronu, przegląd metod uczenia sieci, sieci neuronowe jednowarstwowe warstwowe, sieci o radialnych funkcjach bazowych, sieci rekurencyjne, sieci samoorganizujące się, sieci typu spiking, dobór optymalnej architektury i zbioru danych uczących, wybrane zastosowania sieci neuronowych. Implementacja sieci neuronowych w wybranych językach programowania. Sprzętowe platformy dedykowane implementacji sztucznych sieci neuronowych. 2. Logika rozmyta: zbiory rozmyte; interpretacja i wyznaczenie funkcji przynależności; operacje na zbiorach rozmytych z wykorzystaniem środowiska Matlab. Systemy neuronowo-rozmyte. Regulatory rozmyte. Zastosowanie logiki rozmytej. 3. Algorytmy genetyczne: algorytmy genetyczne a tradycyjne metody optymalizacji z wykorzystaniem środowiska Matlab, podstawowe pojęcia w algorytmach genetycznych, klasyczny algorytm genetyczny, kodowanie rozwiązań z wykorzystaniem środowiska Matlab; funkcja przystosowania; operatory genetyczne; selekcja osobników; algorytmy genetyczne do optymalizacji funkcji wielokryterialnej. Przykłady zastosowania algorytmów genetycznych. 4. Systemy ekspertowe: rodzaje systemów ekspertowych; struktura systemu ekspertowego; reprezentacja i kodowanie wiedzy; wnioskowanie; narzędzia realizacji. Przykłady zastosowania systemów ekspertowych. 5. Uczenie maszynowe - wprowadzenie. Implementacja z użyciem w typowych, dla układów sterowania, platformach sprzętowych (rozwiązania typu OpenHardware, mikrokontrolery, PLC). 6. Deep learning – narzędzia, zastosowanie i implementacja rozwiązania w typowych, dla układów sterowania, platformach sprzętowych.	Zo	3	Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych. Ocena sprawozdań.
Systemy wbudowane	K_W04, K_W05, K_W09, K_U02, K_U14, K_U16	1. Wprowadzenie do systemów wbudowanych: architektura (wejścia, wyjścia, jednostki obliczeniowe, pamięć); protokoły komunikacyjne; implementacje sprzętowe i programowe; przetwarzanie danych a zużycie energii. 2. Architektury mikroprocesorów i mikrokontrolerów: jednostka arytmetyczno-logiczna; systemy sterowania; mapa pamięci; liczniki, timery, układy watchdog; urządzenia peryferyjne. 3. Mikrokontrolery 8051: architektura mikrokontrolera; assembler mikrokontrolera; projektowanie systemów wbudowanych opartych o 8051; układy aplikacyjne. 4. Mikrokontrolery z rdzeniem AVR: architektura mikrokontrolera; assembler mikrokontrolera; środowisko programistyczne i kompilator C dla rdzenia AVR, projektowanie systemów wbudowanych opartych o rdzeń AVR; układy aplikacyjne. 5. Systemy czasu rzeczywistego w systemach wbudowanych: Projektowanie systemów niezależnych; implementacja systemu GNU/Linux. 6. Mikrokontrolery z rdzeniem ARM. 7. Projektowanie układów i urządzeń z mikrokontrolerami: zabezpieczenie wejść i wyjść analogowych i cyfrowych, projektowanie układów zasilania dla mikrokontrolerów, sprzętowe i programowe układy WD, generatory sygnałów zegarowych, projektowanie obwodów drukowanych (PCB). Obniżanie poboru mocy i zapotrzebowania energetycznego. 8. Wymagania prawne (certyfikacja) dla urządzeń zawierających układy programowalne.	Zo	4	Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych. Ocena sprawozdań.
PDW: Sieci komputerowe (programowanie sieciowe)	K_W04, K_W06, K_W09, K_U02, K_U05, K_U14	1. Podstawowa konfiguracja urządzeń sieciowych, zasady tworzenia skryptów TCL do automatyzacji zadań. 2. Budowa sieci Ethernet z wykorzystaniem przełączników zarządzanych L2, analiza dynamicznego procesu budowy tablic przełączania. 3. Analiza ramek w sieci LAN oraz protokołu ARP. 4. Łączenie sieci LAN za pomocą routerów oraz łączy dzierżawionych. 5. Projektowanie adresacji IPv4 dla organizacji, funkcja maski podsieci, adres sieci, adres rozgłoszeniowy. 6. Dzielenie sieci klasowych na podsieci o stałej długości maski, agregacja podsieci. 7. Konfiguracja routerów IP, analiza tablic routingu. 8. Działanie protokołu ICMP – polecenia ping i traceroute: tworzenie statystyk ruchu z wykorzystaniem skryptów powłoki. 9. Konfiguracja bramy domyślnej w sieci LAN. 10. Śledzenie trasy pakietów IPv4 do sieci docelowej. 11. Generowanie ruchu w sieci i programowanie skryptów dla generatora ruchu Scapy. 12. Analiza protokołów TCP i UDP z wykorzystaniem aplikacji Wireshark, analiza nagłówków warstwy transportowej, tworzenie filtrów z wykorzystaniem wyrażań regularnych. 13. Stos protokołów TCP/IP. Analiza protokołów warstwy aplikacji: http (podstawy języka HTML), pop3, telnet, ssh, etc. 14. Dokumentacja sieci. 15. Wstęp do symulacji sieci komputerowych.	Zo	3	Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych. Ocena aktywności na zajęciach.
PDW: Sieci komputerowe (infrastruktura)	K_W04, K_W06, K_W09, K_U02, K_U05, K_U14	1. Przegląd standardów sieciowych, dokumenty RFC. 2. Podstawowa konfiguracja urządzeń sieciowych. 3. Przygotowanie okablowania sieciowego Cat.5e. 4. Budowa sieci Ethernet z wykorzystaniem przełączników zarządzanych L2, analiza dynamicznego procesu budowy tablic przełączania. 5. Analiza ramek w sieci LAN oraz protokołu ARP. 6. Łączenie sieci LAN za pomocą routerów oraz łączy dzierżawionych. 7. Projektowanie adresacji IPv4 dla organizacji, funkcja maski podsieci, adres sieci, adres rozgłoszeniowy. 8. Dzielenie sieci klasowych na podsieci o stałej długości maski, agregacja podsieci. 9. Konfiguracja routerów IP, analiza tablic routingu. 10. Działanie protokołu ICMP – polecenia ping i traceroute. 11. Konfiguracja bramy domyślnej w sieci LAN. 12. Śledzenie trasy pakietów IPv4 do sieci docelowej. 13. Analiza protokołów TCP i UDP z wykorzystaniem aplikacji Wireshark, analiza nagłówków warstwy transportowej. 14. Stos protokołów TCP/IP. 15. Analiza protokołów warstwy aplikacji: http, pop3, telnet, ssh, etc. 16. Dokumentacja sieci. Wstęp do symulacji sieci komputerowych	Zo	3	Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych. Ocena aktywności na zajęciach.
Podstawy konstrukcji maszyn	K_W03, K_W09, K_U02, K_U16, K_U05	1. Połączenia spawane 2. Spawania i rodzaje spoin 3. Naprężenia dopuszczalne dla spoin, przekrój obliczeniowy spoiny 4. Tolerancje i pasowanie 5. Tolerancje wymiaru i rodzaje odchyłek 6. Obliczanie tolerancji 7. Zasady tworzenia pasowań 8. Połączenia śrubowe 9. Algorytm obliczeń śrub rozciąganych 10. Algorytm obliczeń śrub rozciąganych i skręconych 11. Algorytm obliczeń śrub obciążonych osiowo z zaciskiem wstępnym 12. Algorytm obliczeń śrub przenoszących siły poprzeczne 13. Połączenia kształtowe 14. Połączenia wpustowe i wielowypustowe, połączenia sworzniowe, połączenia rozprężno zaciskowe, wały maszynowe kształtowe 15. Obliczenia wytrzymałościowe, kształtowanie wałów, ugięcie i skręcenie dopuszczalne 19. Łożyska ślizgowe, 20. Materiały stosowane na łożyska ślizgowe 21. Łożyska niesmarowane 22. Łożyska smarowane hydrodynamicznie, smarowanie łożysk ślizgowych 22. Łożyska toczone 23. Podstawowe wielkości charakteryzujące łożyska toczone 24. Obciążenie łożysk toczone i przypadki obciążeń 25. Pasowanie łożysk 26. Katalogi 27. Przekładnie pasowe 28. Zależności geometryczne, napięcia w cęgach i obciążenia wałów 29. Przekładnie zębate 30. Sprężyny 31. Sprężyna 32. Hamulce 33. Słowniki 34. Silniki.	Zo	4	Kolokwium - wykład, Ocena ćwiczeń laboratoryjnych.
Eksploatacji maszyn i urządzeń	K_W03, K_W09, K_U02, K_U16, K_U05	1. Podstawowe pojęcia i prawa eksploatacji; 2. Systemy eksploatacji maszyn; 3. Procesy sterowane i niesterowane w eksploatacji – opis procesów; 4. Zapewnienie zgodności, zużycie, uszkodzenia; 5. Smarowanie w prawidłowej eksploatacji elementów współpracujących, użytkowanie maszyn i urządzeń; 6. Dokumentacja eksploatacyjna (DTR), obsługa maszyn urządzeń; 7. Technologia napraw i remontów, badania odbiorcze, instalowanie maszyn i urządzeń; 8. Podstawy niezawodności i diagnostyki technicznej – formy i procedury; 9. Powiązanie eksploatacji z budową maszyn i urządzeń	Zo/E	4	Kolokwium - wykład, Ocena ćwiczeń laboratoryjnych.

Konstrukcja urządzeń precyzyjnych	K_W03, K_W09, K_U02, K_U16, K_U02	1. Obsługa maszyn urządzeń. 2. Technologia napraw i remontów. Badania odbiorcze, instalowanie maszyn i urządzeń. 3. Podstawy diagnostyki technicznej – formy i procedury. 4. Podstawy niezawodności. Funkcje niezawodności. 5. Struktury niezawodnościowe. 6. Sterowanie niezawodnością systemów. 7. Powiązanie eksploatacji z budową maszyn i urządzeń. 8. Organizacja i struktury służb utrzymania ruchu. 9. Zarządzanie eksploatacją. Współczesne koncepcje eksploatacyjne. 10. Projektowanie dokumentacji eksploatacyjnej wyrobu, ze szczególnym uwzględnieniem: budowy urządzenia, dominujących procesów w eksploatacji, technologii napraw i remontów, wyznaczanie niezawodności urządzeń nieodnawialnych. 11. Wymagania i normy prawne w obsłudze i eksploatacji maszyn i urządzeń.	Zo	5	Kołokwium - wykład, Ocena ćwiczeń laboratoryjnych.
Budowa interfejsów użytkownika	K_W04, K_W08, K_U02, K_U16	Projektowanie interfejsów użytkownika: Obsługa programu do grafiki wektorowej. Interfejs aplikacji mobilnej, projektowanie interfejsów dla różnych rozdzielczości i urządzeń. Przygotowywanie layoutów pod kodowanie – cięcie layoutu na pojedyncze elementy i eksport dla różnych rozdzielczości. Podstawy programowania w języku Java pod kątem urządzeń mobilnych: Rozpoczęcie pracy nad projektem w Android Studio. Przygotowanie klas i layoutów w Android Studio. Wdrażanie grafiki do projektu. Obsługa przycisków, aktywności, przejść pomiędzy ekranami. Rola i wykorzystywanie pliku strings.xml. Przygotowywanie kilku wersji językowych aplikacji. Wymagania użytkownika a założenie projektowe. Wymagania i normy prawne w projektowaniu interfejsów użytkownika. Projektowanie uniwersalne interfejsów użytkownika.	Zo	2	Ocena wykonania zadań na laboratorium.
Bazy danych	K_W04, K_W06, K_U02	1. Podstawowe pojęcia bazodanowe: Dane, informacja, BD, SZBD; Klasyfikacja i architektura SZBD. 2. Podstawy projektowania systemów baz danych: konstrukcja modelu koncepcyjnego; transformacja modelu koncepcyjnego do modelu relacyjnego; cel i sens normalizacji modelu relacyjnego. 3. Podstawy modelowania związków encji: ogólne pojęcie encji; związki między encjami i ich notacja; 4. Ograniczenia dla pól tabeli: Rodzaje ograniczeń (check, unique, NOT NULL itp.); maski wprowadzania; reguły poprawności. 5. Metodyki projektowania aplikacji bazodanowych (Entity Framework): Code First, DB First, Model First.	Zo	4	Kołokwium na zaliczenie wykładu. Ocena z ćwiczeń laboratoryjnych w zakresie projektowania, budowy baz danych.
PDW: Robotyka (z wyk. Języków C-pochodnych)	K_W08, K_U02	Układy kinematyczne. Klasyfikacja manipulatorów. Zadanie proste kinematyki. Zadanie odwrotne kinematyki. Łańcuchy kinematyczne. Przestrzeń robocza manipulatora. Przestrzeń robocza osiągalna. Notacja Denavit-Hartenberga. Roboty i platformy kroczące. Klasyfikacja robotów kroczących. Podstawowe wielkości charakteryzujące chód. Sterowanie ruchem robota mobilnego w układzie otwartym. Wymuszenie ruchu po zadanej trajektorii. Zadanie śledzenia linii. Odczyt i interpretacja wartości sygnałów pochodzących z czujników linii. Kalibracja czujników linii. Sterowanie ruchem robota w układzie zamkniętym. Zastosowanie sprzężenia zwrotnego od enkoderów umieszczonych na wałach silników w celu korekty bieżącej trajektorii ruchu. Odometria. Pomiar odległości od przeszkody. Odczyt i interpretacja wartości z czujników zdarzeniowych oraz czujników odległości (optycznych, ultradźwiękowych). Omówienie przeszkód w trybie autonomicznym. Realizacja zadania eksploracji labiryntu (maze). Optymalizacja ze względu na kryterium najkrótszej ścieżki. Nawigacja inercyjna. Wykorzystanie akcelerometru do określenia prędkości oraz położenia platformy mobilnej. Zaawansowane systemy nawigacji – wykorzystanie sygnału z GPS. Wykorzystanie filtracji Kalmana do poprawy jakości estymacji prędkości oraz położenia platformy mobilnej. Implementacja algorytmów ruchu oraz zadań dla robotów kołowych, kroczących i manipulatorów z wykorzystaniem urządzeń programowalnych w języku C/C++.	E	2,5	Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych
PDW: Robotyka (z wyk. VPL)	K_W08, K_U02	Układy kinematyczne. Klasyfikacja manipulatorów. Zadanie proste kinematyki. Zadanie odwrotne kinematyki. Łańcuchy kinematyczne. Przestrzeń robocza manipulatora. Przestrzeń robocza osiągalna. Notacja Denavit-Hartenberga. Roboty i platformy kroczące. Klasyfikacja robotów kroczących. Podstawowe wielkości charakteryzujące chód. Sterowanie ruchem robota mobilnego w układzie otwartym. Wymuszenie ruchu po zadanej trajektorii. Zadanie śledzenia linii. Odczyt i interpretacja wartości sygnałów pochodzących z czujników linii. Kalibracja czujników linii. Sterowanie ruchem robota w układzie zamkniętym. Zastosowanie sprzężenia zwrotnego od enkoderów umieszczonych na wałach silników w celu korekty bieżącej trajektorii ruchu. Odometria. Pomiar odległości od przeszkody. Odczyt i interpretacja wartości z czujników zdarzeniowych oraz czujników odległości (optycznych, ultradźwiękowych). Omówienie przeszkód w trybie autonomicznym. Realizacja zadania eksploracji labiryntu (maze). Optymalizacja ze względu na kryterium najkrótszej ścieżki. Nawigacja inercyjna. Wykorzystanie akcelerometru do określenia prędkości oraz położenia platformy mobilnej. Zaawansowane systemy nawigacji – wykorzystanie sygnału z GPS. Wykorzystanie filtracji Kalmana do poprawy jakości estymacji prędkości oraz położenia platformy mobilnej. Implementacja algorytmów ruchu oraz zadań dla robotów kołowych, kroczących i manipulatorów z wykorzystaniem urządzeń programowalnych w języku C/C++.	E	2,5	Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych
Interfejsy komunikacyjne	K_W04, K_W05, K_U16	1. Interfejsy USB: charakterystyka portu USB, podstawowe właściwości, szybkość transmisji, zasilanie, protokół komunikacyjny, środowisko sygnałowe i fizyczne portu USB, kodowanie bitów w systemie USB, ramki i mikroramki, zarządzanie magistralą USB, detekcja błędów; 2. Interfejsy przewodowe (budowa, zasada działania, wykorzystanie): Interface RS232C, Interface RS485, Interface CAN, Interface SMB, Interface DALI; 3. Magistrala EIB; 4. Interfejsy bezprzewodowe (budowa, zasada działania, wykorzystanie): Interface Bluetooth, Interface ZigBee; 5. Interfejsy wykorzystywane w systemach mikroprocesorowych: i2C, I2S, SPI, JTAG; 6. Identyfikacja radiowa RFID	Zo	1	Kołokwium zaliczające
Maszyny elektryczne	K_W_05, K_W08, K_U13, K_U15, K_U16	1. Ogólne wiadomości o maszynach elektrycznych; 2. Materiały do budowy maszyn elektrycznych; 3. Transformatory - wiadomości ogólne; 4. Budowa i stany pracy transformatora; 5. Warunki pracy transformatorów. Transformatory specjalne; 6. Maszyny indukcyjne; 7. Praca silnikowa maszyn elektrycznych; 8. Silniki indukcyjne o budowie specjalnej; 9. Maszyny synchroniczne; 10. Maszyny prądu stałego; 11. Maszyny komutatorowe prądu przemiennego; 12. Generatory wiatrowe; 13. Generatory elektroni wodnych.	Zo	4	Kołokwium na ocenę, Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych
Projekt własny	K_W10, K_U16, K_U17, K_U18	1. Modelowanie CAD pojedynczych części oraz zespołów; 2. Wykrywanie i eliminacja kolizji; 3. Symulacja ruchu w układach CAD; 4. Wymiana określonych informacji z innymi inżynierami (przeглядarki, interaktywne strony WWW); 5. Export / import danych CAD z innymi aplikacjami tego typu (pliki pośrednie oraz natywne).	Zo	3	Ocena indywidualnego projektu w zakresie mechatroniki odnośnie konstrukcji zespołu.
Przekształtniki i źródła energii elektrycznej	K_W05, K_U02	1. Wybrane zagadnienia z teorii obwodów: Układy jedno- i trójfazowe. Moc w obwodach sinusoidalnych. Współczynnik mocy. Harmoniczne w układach wielofazowych. Transformacje układów trójfazowych. Moc bierna i prądy biegnące. Rezonans: 2. Półprzewodnikowe przyrządy mocy. Diody mocy. Tranzystory bipolarne. Tranzystory MOSFET. Tranzystory z izolowaną bramką (IGBT). Tyristory; 3. Przekształtniki tyrystorowe i cyklokonwertery. Prostowniki jednofazowe. Tyrystorowe przekształtniki wielofazowe. Trójfazowe przekształtniki mostkowe. Trójfazowe przekształtniki złożone. Sterowanie i regulacja przekształtników trójfazowych; 4. Przekształtniki napięcia stałego na napięcie stałe. Przekształtniki bezpośrednie podwyższające i obniżające. Przekształtniki pośrednie. Przekształtniki Cuka, Se-pic, ZETA. Przekształtniki bezpośrednio o zerowym prądzie wyłączenia. Przekształtniki bezpośrednio o zero-wym napięciu wyłączenia. Przekształtniki rezonansowe. Przekształtniki mostkowe. Obwody tłumiące; 5. Falowniki: Jednofazowe falowniki napięcia. Trójfazowe falowniki napięcia. Wielopoziomowe falowniki napięcia. Przekształtnik dwukierunkowy. Jednofazowe falowniki prądu. Trójfazowe falowniki prądu. Falowniki prądu z modyfikacją szerokości impulsów. Zasilanie falowników; 6. Przekształtniki sieciowe o poprawionym współczynniku mocy; 7. Przekształtniki matrycowe; 8. Przekształtniki wielokomórkowe: Wielokomórkowe wielopoziomowe przekształtniki prądu stałego. Wielokomórkowe falowniki napięcia. Wielokomórkowy impulsowy regulator napięcia przemiennego; 9. Aktywna i pasywna filtracja harmonicznych; Filtracja harmonicznych. Jednofazowe filtry aktywne. Trójfazowy filtr aktywny. Równoległe filtry aktywne sterowane we współrzędnych dq. Równoległe filtry hybrydowe; 10. Automatyka zabezpieczeniowa w systemach elektroenergetycznych; Rola automatyki zabezpieczeniowej w systemie elektroenergetycznym. Wymagania stawiane automatyce zabezpieczeniowej. Kryteria zabezpieczeniowe i ich praktyczne zastosowanie. Podjęcie decyzji w automatyce zabezpieczeniowej. Automatyka zabezpieczeniowa linii elektroenergetycznych, generatorów i silników.	Zo	2	Kołokwium zaliczające
Elementy urządzeń i systemów sterowania	K_W05, K_W08, K_U08, K_U14, K_U15	Struktura układu regulacji automatycznej. Sensory i czujniki wielkości fizycznych. Aktuatory. Przekładniki programowalne w układach sterowania. Wykorzystanie programowalnego sterownika logicznego w układach sterowania maszyn i urządzeń. Rozporoszone układy sterowania. Panele operatorskie (HMI). Wykorzystanie kart akwizycji danych w systemach kontrolno-pomiarowych. Przykładowe implementacje układów sterowania i regulacji - elektrohydraulika i pneumatyka. Otwarte rozwiązania sprzętowe w układach sterowania. Techniczne i nietechniczne kryteria doboru elementów i urządzeń w systemach sterowania. Wymagania prawne (certyfikacja) dla elementów i urządzeń stosowanych w projektowaniu układów sterowania i regulacji.	Zo	2	Ocena aktywności na zajęciach, Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych.

	Programowalne Sterowniki Logiczne	K_W05, K_W08, K_U08, K_U14, K_U15, K_U16	1. Architektura i zasada działania sterowników programowalnych: Budowa PLC. Schemat blokowy PLC. Tryby pracy sterownika programowalnego. Czasy charakterystyczne. Komunikacja sterownika z programatorem. Mapa pamięci sterownika. Cykl pracy PLC. 2. Zasady łączenia sterowników programowalnych z obiektami sterowania: Zasilanie sterowników programowalnych; Rodzaje wejść PLC. Typy wyjść PLC. Parametry techniczne i eksploatacyjne wejść i wyjść PLC; Interfejsy komunikacyjne sterowników programowalnych do komunikacji z urządzeniami zewnętrznymi; Konfiguracja rozproszonego systemu sterowania opartego o sieć Ethernet; 3. Język drabinkowy (LD) dla sterowników firmy Omron; Instrukcje sterujące bitami. Instrukcje logiczne; Czasomierze i liczniki; Operacje przesyłania i kopiowania danych. Przesunięcia arytmetyczne i rejestry okrężne. Porównanie danych; Podprogramy. Sterowanie przebiegiem wykonywania programu; Obliczenia na liczbach binarnych i w BCD. Konwersja danych. 4. Tworzenie programu dla PLC w języku SFC. 5. Tworzenie i oprogramowanie interfejsu użytkownika. Budowa interfejsu użytkownika ze względu na wymagania projektowania uniwersalnego. 6. Techniczne i nietechniczne kryteria doboru elementów i urządzeń w systemach sterowania. Wymagania prawne (certyfikacja) dla elementów i urządzeń stosowanych w projektowaniu układów sterowania i regulacji.	Zo	2	Ocena wykonania ćwiczeń laboratoryjnych
	Przedmiot branżowy	K_W03, K_U10	Wykład branżowy prowadzony przez specjalistę, praktyka z danej dziedziny powinien być poświęcony zagadnieniom specyficznym dla pracy mechatronika w omawianej branży lub przedsiębiorstwie. W ramach prowadzonych zajęć są omawiane zagadnienia związane z projektowaniem uniwersalnym oraz wymagania prawne związane z projektowaniem i wdrażaniem urządzeń i systemów mechatronicznych.	Zo	1,5	Kolokwium obejmujące treści przedmiotu podane przez prowadzącego
	Diagnostyka i niezawodność układów mechatronicznych	K_W03, K_W09, K_U02	1. Wprowadzenie do niezawodności: Podstawowe pojęcia. Określenie niezawodności. Wskaźniki niezawodności. Mechanizmy występowania uszkodzeń. Miary niezawodności; 2. Dokumenty normatywne: Normy jakości obiektów mechatronicznych. Normy niezawodności obiektów mechatronicznych; 3. Modele probabilistyczne stosowane do analizy niezawodności obiektów mechatronicznych: Rozkłady zmiennej losowej. Identyfikacja typu rozkładu trwałości. Estymacja parametrów trwałości; 4. Rozkłady probabilistyczne stosowane w ocenie niezawodności: Parametryzacja stanów niezawodności. Zastosowanie parametrów rozkładu do analizy niezawodności wybranych obiektów mechatronicznych; 5. Eksploatacyjne badanie niezawodności: Systemy monitorujące niezawodność; 6. Wprowadzenie do diagnostyki: Pojęcia podstawowe. Procedury diagnostyczne. Organizacja systemu diagnostycznego; 7. Rodzaje i skutki uszkodzeń układów mechatronicznych: Rodzaje uszkodzeń. Zużycie eksploatacyjne. Złożoność i niezależność uszkodzeń; 8. Sposoby przeciwdziałania powstawaniu uszkodzeń: Sposoby systemowe. Sposoby sprzętowe; 9. Przykładowe rozwiązania systemów diagnostycznych; 10. Oprogramowanie diagnostyczne. Systemy inteligentne w diagnostyce	Zo	2	Kolokwium zaliczające, Ocena aktywności na wykładzie
	Nanokonstrukcje i nanomateriały	K_W02, K_W03, K_U15	Elementy fizyki ciała stałego i inżynierii materiałowej. Teoria nanostruktur. Możliwe zmiany właściwości ciał w skali nano. Problematyka obliczeniowa w inżynierii materiałowej i nanotechnologii. Metody tworzenia i produkcji nanomateriałów. Metody badań i pomiarów. Wybrane zjawiska i procesy związane z udziałem nanocząstek. Wybrane zastosowania nanomateriałów. Zagrożenia, toksyczność nanomateriałów.	Zo	1,5	Kolokwium
Praktyki	Praktyka podstawowa "Kompetencje pracownice"	K_W15, K_U04, K_U11, K_U19, K_K01	1. Zasady BHP (praca z urządzeniami techniki komputerowej, ergonomia stanowiska pracy); 2. Funkcjonowanie przedsiębiorstwa lub firmy z branży IT lub firmy, która w swojej działalności w dużej mierze korzysta z dostępnych na rynku narzędzi informatycznych; 3. Trening umiejętności łączenia zdobytej podczas dotychczasowych studiów wiedzy oraz umiejętności między innymi z zakresu projektowania i programowania, systemów operacyjnych, z praktyką działalności przedsiębiorstw i instytucji branży IT; 4. Kształtowanie wzorcowych postaw przyszłego pracownika	Z	11	Ocena zeszytu praktyk, Ocena testu na platformie zdalnego nauczania
	Praktyka inżynierska	K_W15, K_U03, K_U04, K_U11, K_U19, K_K07	1. Zasady BHP (praca z urządzeniami techniki komputerowej, ergonomia stanowiska pracy); 2. Sposoby planowania pracy i prowadzenia dokumentacji technicznej powierzonych studentowi projektów informatycznych; 3. System komputerowy firmy; 4. Sieć komputerowa w firmie; 5. Umiejętność sprawnego komunikowania się z innymi ludźmi, zarządzania czasem i wykorzystania dostępnych i nowoczesnych technologii informatycznych - przygotowanie studenta do realizacji dyplomowej pracy inżynierskiej; 6. Pobudzanie aktywności, rozwijanie inicjatywy i kreatywności studentów przygotowując ich do realizacji dyplomowej pracy inżynierskiej; 7. Podstawowe pojęcia z zakresu: ochrony własności intelektualnej, prawa autorskiego i własności przemysłowej niezbędne podczas realizacji pracy inżynierskiej.	Z	21,5	Ocena zeszytu praktyk
Proces dyplomowania	Projekt inżynierski	K_W09, K_U01, K_U02, K_U05, K_U07, K_U12, K_U16, K_U17, K_U18, K_K03	Przygotowanie projektu inżynierskiego o charakterze konstrukcyjno-obliczeniowym z zakresu szeroko rozumianej mechatroniki.	Zo	4	Ocena projektu inżynierskiego, aktywność na zajęciach.
	Przygotowanie do egzaminu dyplomowego	K_W10, K_U18, K_K01	Omdwinięcie zagadnień związanych z egzaminem dyplomowym, przygotowanie się do wystąpienia publicznego dotyczącego projektu inżynierskiego.	Zo	2	Aktywność na zajęciach, ocena prezentacji projektu inżynierskiego.
	Laboratorium dyplomowe/Pracownia dyplomowa	K_W09, K_U01, K_U02, K_U05, K_U07, K_U10, K_U13	1. Realizacja praktycznej części projektu dyplomowego; 2. Zebranie wyników pomiarów, przeprowadzenie badań eksperymentalnych 3. Sporządzenie dokumentacji	Zo	3	Aktywność na zajęciach, Ocena samodzielności realizacji zadań, pomiarów, konstrukcji, związanych z realizacją projektu inżynierskiego.