

ROK/Kierunek studiów	Plan studiów obowiązujący studentów semestru drugiego w roku ak. 2018/2019Z MECHATRONIKA – I rok/II stopień
----------------------	--

KOLEJNOŚĆ WPISU DO INDEKSU

Pełny tytuł imię i nazwisko prowadzącego	Przedmiot	W.	Ćw.	Lab.	ECTS
mgr inż. Diana Szalbot	Metody numeryczne (Z)	-	-	30	
dr hab. Małgorzata Adamczyk-Habrajska	Metody numeryczne (Z)	15	-	-	
dr hab. Małgorzata Adamczyk-Habrajska	Metody numeryczne OKM	15	-	30	4
dr inż. Lucjan Kozielski	Budowa i programowanie robotów (Z)	-	-	30	
dr inż. Lucjan Kozielski	Budowa i programowanie robotów (E)	15	-	-	
dr inż. Lucjan Kozielski	Budowa i programowanie robotów OKM	15	-	30	4
dr Przemysław Niemiec	Sieciowe systemy operacyjne (Z)	-	-	45	
dr Przemysław Niemiec	Sieciowe systemy operacyjne (E)	15	-	-	
dr Przemysław Niemiec	Sieciowe systemy operacyjne OKM	15	-	15	4
dr Jolanta Dzik	Automatyzacja procesów technologicznych (Z)	-	-	15	
dr Paweł Janik	Automatyzacja procesów technologicznych (Z)	15	-	-	
dr Paweł Janik	Automatyzacja procesów technologicznych OKM	15	-	15	3
Ścieżki dyplomowania ¹					
dr Jolanta Dzik	Sterowanie w obiektach mechatronicznych (Z)	-	-	30	
dr Jolanta Dzik	Sterowanie w obiektach mechatronicznych (E)	30	-	-	
dr Jolanta Dzik	Sterowanie w obiektach mechatronicznych OKM	30	-	30	4
dr Jolanta Dzik	Zastosowania mikrokontrolerów i sterowników (Z)	-	-	30	
dr Jolanta Dzik	Zastosowania mikrokontrolerów i sterowników (E)	30	-	-	
dr Jolanta Dzik	Zastosowania mikrokontrolerów i sterowników OKM	30	-	30	4
prof. dr hab. inż. Elżbieta Bociąga prof. dr hab. Józef Lelątko	Seminarium 1 OKM *	-	30s	-	3
wpisać promotora	Pracownia dyplomowa 1 OKM	-	-	30	3
prof. dr hab. inż. Elżbieta Bociąga prof. dr hab. Antoni Kocot	Wykład monograficzny (specjalizacyjny) 1 OKM *	30	-	-	2

mgr Ewa Karolczak-Wawrzęta	Język angielski OKM	-	30	-	2
* należy wybrać jednego prowadzącego z listy		Razem ECTS			30