

ROK/Kierunek
studiówPlan studiów obowiązujący studentów semestru piątego w roku
ak. 2018/2019Z MECHATRONIKA – III rok**KOLEJNOŚĆ WPISU DO INDEKSU**

Pełny tytuł imię i nazwisko prowadzącego	Przedmiot	W.	Ćw.	Lab.	ECTS
dr Paweł Janik	Automatyka i robotyka z teorią sterowania (Z)	-	-	45	
dr hab. Małgorzata Adamczyk-Habrajska	Automatyka i robotyka z teorią sterowania (Z)	-	30	-	
dr Paweł Janik	Automatyka i robotyka z teorią sterowania (E)	30	-	-	
dr Paweł Janik	Automatyka i robotyka z teorią sterowania OKM	30	30	45	6
dr Joanna Bartkowska	Termodynamika techniczna (Z)	-	-	30	
dr Joanna Bartkowska	Termodynamika techniczna (E)	15	-	-	
dr Joanna Bartkowska	Termodynamika techniczna OKM	15	-	30	4
dr Przemysław Niemiec	Sieci komputerowe i aplikacje sieciowe (Z)	-	-	30	
dr Przemysław Niemiec	Sieci komputerowe i aplikacje sieciowe (Z)	30	-	-	
dr Przemysław Niemiec	Sieci komputerowe i aplikacje sieciowe OKM	30	-	30	4
dr Radosław Zachariasz	Elektronika (Z)	-	-	30	
dr hab. Zbigniew Stokłosa	Elektronika (E)	30	-	-	
dr hab. Zbigniew Stokłosa	Elektronika OKM	30	-	30	5
dr Tomasz Kmita	CAD II OKM	-	-	45	4
Ścieżki dyplomowania ¹					
dr Marek Bara	Komputerowo wspomagane wytwarzanie części maszyn (CAM) (Z)	-	-	45	
dr Marek Bara	Komputerowo wspomagane wytwarzanie części maszyn (CAM) (E)	30	-	-	
dr Marek Bara	Komputerowo wspomagane wytwarzanie części maszyn (CAM) OKM	30	-	45	7
dr Radosław Zachariasz	Komputerowe wspomaganie projektowania systemów sterowania (Z)	-	-	45	
dr Radosław Zachariasz	Komputerowe wspomaganie projektowania systemów sterowania (E)	30	-	-	
dr Radosław Zachariasz	Komputerowe wspomaganie projektowania systemów sterowania OKM	30	-	45	7

dr Jolanta Dzik	Układy mikromechatroniczne (Z)	-	-	45	
dr hab. Seweryn Miga	Układy mikromechatroniczne (E)	30	-	-	
dr hab. Seweryn Miga	Układy mikromechatroniczne OKM	30	-	45	7
¹ należy wybrać moduły zgodne z wybraną ścieżką dyplomowania		Razem ECTS			30