

Kierunek: **AUTOMATYKA I ROBOTYKA**

Rok: **II** Semestr: **3**

3T

Kod	Przedmiot pełna nazwa	Rygor	ECTS	Godziny							Uwagi
				W	eLe.	C	L	P	Ps	S	
PZ	Podstawy zarządzania		3	4	6			4	11		CA: dr inż. Eugeniusz NEUMANN
A2	Automatyka 2. Urządzenia automatyki	E	3	4	6		10	4	11		Dr inż. Jarosław WARCZYŃSKI
CSS	Cyfrowe Systemy Sterowania		3	4	6		10	4	11		Dr inż. Jarosław WARCZYŃSKI
PNE	Podstawy napędu elektrycznego	E	3	4	6		10	4	11		CA: dr inż. Grzegorz TWARDOSZ
R1	Robotyka 1. Podstawy robotyki	E	3	4	6	10		4	11		Dr inż. Jarosław WARCZYŃSKI
TS	Teoria sterowania	E	3	4	6	10		4	11		CA: prof. dr hab. inż. Karol RUMATOWSKI
MAT	Materialoznawstwo		4	4	6		10	4	11		Dr Piotr ZIOBROWSKI
PKM	Podstawy konstrukcji maszyn		5	4	6	10					CA: mgr inż. Mariusz WALCZAK
JO3	Język obcy					12		4	6		

PR xx – Przelajowa 4* * (ul. Przelajowa 4 >> Zespół Szkół Łączności im. Mikołaja Kopernika w Poznaniu)

JS SS - ul. Jana Sychalskiego 22: Sala Senatu WSKiZ.

Opracował: Dział Planowania, tel.