

| KARTA OPISU MODUŁU KSZTAŁCENIA | | |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Nazwa modułu/przedmiotu Praktyka | | Kod 1010331261010330861 |
| Kierunek studiów Automatyka i robotyka | Profil kształcenia (ogólnoakademicki, praktyczny) ogólnoakademicki | Rok / Semestr 3 / 6 |
| Ścieżka obieralności/specjalność - | Przedmiot oferowany w języku: polski | Kurs (obligatoryjny/obieralny) obligatoryjny |
| Stopień studiów: I stopień | Forma studiów (stacjonarna/niestacjonarna) stacjonarna | |
| Godziny Wykłady: - Ćwiczenia: - Laboratoria: 410 Projekty/seminaria: - | | Liczba punktów 16 |
| Status przedmiotu w programie studiów (podstawowy, kierunkowy, inny) (ogólnouczelniany, z innego kierunku) kierunkowy z danego kierunku | | |
| Obszar(y) kształcenia i dziedzina(y) nauki i sztuki nauki techniczne | | Podział ECTS (liczba i %) 16 100% |
| Odpowiedzialny za przedmiot / wykładowca: dr hab. inż. Paweł Drapikowski email: pawel.drapikowski@put.poznan.pl tel. 616652874 Wydział Elektryczny ul. Piotrowo 3A 60-965 Poznań | | |
| Wymagania wstępne w zakresie wiedzy, umiejętności, kompetencji społecznych: | | |
| 1 | Wiedza: | K_W03: Ma uporządkowaną i podbudowaną teoretycznie wiedzę w zakresie mechaniki ogólnej. K_W08: Ma uporządkowaną wiedzę w zakresie teorii obwodów elektrycznych oraz elektrotechniki prądu stałego i przemiennego (w tym trójfazowego). |
| 2 | Umiejętności: | Posiada eksploatacyjne uprawnienia SEP do 1kV. |
| 3 | Kompetencje społeczne | KU_23: Potrafi stosować zasady bezpieczeństwa i higieny pracy. |
| Cel przedmiotu: Celem praktyki jest realizacja prac projektowych i innych zadań o charakterze innowacyjnym w zakresie systemów automatyki przemysłowej i robotyki. Celem jest również kontynuowanie kształcenia zawodowego w zawodzie mechatronik i końcowy etap przygotowania do egzaminu zawodowego. | | |
| Efekty kształcenia i odniesienie do kierunkowych efektów kształcenia | | |
| Wiedza: 1. Ma podstawową wiedzę w zakresie standardów i norm technicznych obowiązujących dla systemów automatyki. - [K_W22++] | | |
| Umiejętności: 1. Potrafi stosować zasady bezpieczeństwa i higieny pracy. - [K_U23+++] 2. Ma doświadczenie związane z utrzymaniem urządzeń, obiektów i systemów automatyki zdobyta w zakładzie przemysłowym. - [K_U24++] 3. Ma umiejętność korzystania i doświadczenie w korzystaniu z norm i standardów obowiązujących w systemach automatyki przemysłowej w zakładzie przemysłowym. - [K_U26++] | | |
| Kompetencje społeczne: 1. Posiada świadomość odpowiedzialności za pracę własną oraz gotowość podporządkowania się zasadom pracy w zespole i ponoszenia odpowiedzialności za wspólnie realizowane zadania; potrafi kierować małym zespołem, wyznaczać cele i określać priorytety prowadzące do realizacji zadania. - [K_K03+] | | |
| Sposoby sprawdzenia efektów kształcenia | | |
| Sprawdzenie kwalifikacji zawodowych na podstawie I części egzaminu zdawanego przed komisją Polsko-Niemieckiej Izby Przemysłowo-Handlowej. | | |

| Treści programowe | | |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------|-------------|
| <p>Programowanie przemysłowych serwników PLC na stanowiska doświadczalnych. Programowanie robotów przemysłowych z uwzględnieniem stanowisk wielorobotowych.</p> <p>Przygotowanie do egzaminu zawodowego obejmują zagadnienia pneumatyki, sensoryki i sterowania. Program praktyk obejmuje również pracę na wybranych stanowiskach na wydziałach produkcyjnych.</p> | | |
| Literatura podstawowa: | | |
| Literatura uzupełniająca: | | |
| Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta | | |
| Czynność | Czas (godz.) | |
| 1. Przygotowanie do egzaminu zawodowego | 60 | |
| 2. Uczestnictwo w zespołowych pracach projektowych | 100 | |
| 3. Realizacja indywidualnego programu praktyk. | 250 | |
| Obciążenie pracą studenta | | |
| forma aktywności | godzin | ECTS |
| Łączny nakład pracy | 410 | 16 |
| Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem | 205 | 8 |
| Zajęcia o charakterze praktycznym | 410 | 16 |