



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Seminarium dyplomowe [N2AiR1-RiSA>SD]

Przedmiot

Kierunek studiów

Automatyka i robotyka

Rok/Semestr

2/4

Studia w zakresie (specjalność)

Roboty i systemy autonomiczne

Profil studiów

ogólnoakademicki

Poziom studiów

drugiego stopnia

Język oferowanego przedmiotu

polski

Forma studiów

niestacjonarne

Wymagalność

obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład

0

Laboratorium

0

Inne (np. online)

0

Ćwiczenia

0

Projekty/seminaria

20

Liczba punktów ECTS

2,00

Koordynatorzy

prof. dr hab. inż. Piotr Skrzypczyński
piotr.skrzypczynski@put.poznan.pl

Wykładowcy

Wymagania wstępne

Student powinien posiadać podstawową wiedzę z zakresu robotyki, systemów pomiarowych, robotów manipulacyjnych i mobilnych, programowania robotów oraz informatyki i sztucznej inteligencji. Powinien posiadać umiejętność pozyskiwania informacji ze wskazanych źródeł. Powinien również rozumieć konieczność poszerzania swoich kompetencji i zdobywania nowych umiejętności.

Cel przedmiotu

Celem seminarium jest przygotowanie pracy magisterskiej. W jej trakcie j weryfikowany jest zakres pracy dyplomowej, dokonywany jest krytyczny przegląd literatury oraz istniejących rozwiązań. Celem jest także ugruntowanie praktycznych umiejętności redakcji tekstu i prezentacji.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

nie dotyczy

Umiejętności

K2_U7 ma umiejętności językowe w zakresie automatyki i robotyki, zgodnie z wymaganiami określonymi dla poziomu B2+ Europejskiego Systemu Opisu Kształcenia Językowego;

K2_U14 potrafi przy formułowaniu i rozwiązywaniu zadań obejmujących projektowanie układów automatyki i robotyki dostrzegać ich aspekty poza techniczne, w tym środowisk kręgami odbiorców.

Kompetencje społeczne

K2_K1 rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego dokształcania się ? podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych, potrafi inspirować i organizować proces uczenia się innych osób; K2_K6 ma świadomość roli społecznej absolwenta uczelni technicznej oraz rozumie potrzebę formułowania i przekazywania społeczeństwu (w szczególności poprzez środki masowego przekazu) informacji i opinii dotyczących osiągnięć automatyki i robotyki w zakresie prac badawczych i aplikacyjnych i innych aspektów działalności inżynierskiej; podejmuje starania, aby przekazywać takie informacje i opinie w sposób powszechnie zrozumiały.

Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Bieżąca kontrola postępów w przygotowaniu pracy magisterskiej sprawowana przez promotora.

Przygotowanie prezentacji wykazującej na postęp prac i udział w dyskusji na jej temat. Ocenia podlega postęp prac oraz prezentacja.

Treści programowe

Przeprowadzenie analizy zagadnienia stanowiącego temat pracy magisterskiej, w tym krytycznego przeglądu literatury oraz porównanie do istniejących rozwiązań.

Metody dydaktyczne

Studium przypadku, prezentacja, referat, dyskusja.

Literatura

Podstawowa

1. A. Dudziak, A. Żejmo, Redagowanie prac dyplomowych – wskazówki metodyczne dla studentów. Difin, 2008

2. J. Maćkiewicz, Jak pisać teksty naukowe?, Uniwersytet Gdański, 2001.

3. P. Oliver, Jak pisać prace uniwersyteckie : poradnik dla studentów, Wyd. Literackie, 1999

Uzupełniająca

1. J. Pieter, Ogólna metodologia pracy naukowej, Ossolineum, 1967.

Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	50	2,00
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	20	1,00
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć laboratoryjnych/ćwiczeń, przygotowanie do kolokwium/egzaminu, wykonanie projektu)	30	1,00