

Wydział Mechaniczny						
Nazwa programu kształcenia (kierunku)	Automatyka i Robotyka			Poziom i forma studiów	studia stacjonarne II stopnia	
Specjalność	Przedmiot wspólny			Ścieżka dyplomowania		
Nazwa przedmiotu	Seminarium dyplomowe			Kod przedmiotu	MHKAR2S03001	
Rodzaj przedmiotu	obowiązkowy	Semestr:	3	Punkty ECTS	3	
Liczba godzin w semestrze	W- 0	C- 0	L- 0	P- 0	Ps- 0	S- 30
Przedmioty wprowadzające	-					
Założenia i cele przedmiotu	Podsumowanie studiów. Zapoznanie z zasadami opracowania i prezentowania wyników pracy dyplomowej, ułatwienie pisania pracy dyplomowej. Integracja wiedzy i jej prezentacja.					
Forma zaliczenia	Seminarium Ocena aktywności na seminarium, ocena prezentacji pracy dyplomowej					
Treści programowe	Instrukcja pisania dużych zwartych pozycji. Kształtowanie umiejętności korzystania z różnych źródeł informacji. Opanowanie programów służących do prezentowania swojej pracy, np. Power Point'u. Kształtowanie umiejętności prowadzenia dyskusji w dużej grupie. Wymiana wiedzy pomiędzy Dyplomantami przez prezentowanie fragmentów poszczególnych rozpraw. Kształcenie umiejętności prezentowania dużej ilości informacji w postaci skondensowanej w ograniczonym czasie. Świadomość samodokształcania się, prawa autorskie, własność intelektualna, plagiaty oraz zasady etyki zawodowej.					
Efekty kształcenia	Student, który zaliczył przedmiot				Odniesienie do kierunkowych efektów kształcenia	
EK1	definiuje trendy rozwojowe oraz zna najnowsze osiągnięcia w zakresie automatyki i robotyki				K_W25	K_W26
EK2	posiada wiedzę do rozumienia pozatechnicznych uwarunkowań działalności inżynierskiej; zna podstawowe zasady bezpieczeństwa i higieny pracy obowiązujące w praktyce inżynierskiej				K_W27	
EK3	zna i rozumie pojęcia i zasady z zakresu ochrony własności intelektualnej, przemysłowej oraz prawa autorskiego i patentowego				K_W28	
EK4	potrafi pozyskiwać informacje z literatury, baz danych, kart katalogowych, instrukcji technicznych, not aplikacyjnych i innych źródeł; potrafi integrować uzyskane informacje, dokonywać ich interpretacji i krytycznej oceny, a także wyciągać wnioski oraz formułować i wyczerpująco uzasadniać opinie				K_U01	K_U33
EK5	potrafi przygotować i przedstawić prezentację na temat realizacji pracy dyplomowej, poprowadzić dyskusję dotyczącą przedstawionej prezentacji, pracować indywidualnie oraz potrafi realizować postawione zadania w terminie				K_U02	K_U04 K_U38
EK6	potrafi opracować szczegółową dokumentację wyników realizacji eksperymentu, zadania projektowego lub badawczego potrafi przygotować opracowanie zawierające omówienie tych wyników				K_U03	
EK7	potrafi integrować wiedzę z zakresu kierunku automatyka i robotyka, wykorzystywać metody modelowania elementów automatyki, potrafi ocenić krytycznie przydatność rutynowych metod i narzędzi służących do rozwiązywania prostych zadań inżynierskich, przestrzega zasady BHP				K_U13	
EK8	ma świadomość ciągłego dokształcania się, przestrzegania zasad etyki zawodowej, rozumie pozatechniczne aspekty i skutki działalności inżyniera-automatyka, potrafi pracować w zespole, potrafi jasno się wypowiadać				K_K01	K_K02 K_K03 K_K04 K_K05 K_K06
Bilans nakładu pracy studenta (w godzinach)	Udział w seminarium					30
	Przygotowanie do seminarium					38
	Przygotowanie do zaliczenia seminarium					12

Wskaźniki ilościowe	Udział w konsultacjach		2
		RAZEM	82
	Nakład pracy studenta związany z zajęciami wymagającymi bezpośredniego udziału nauczyciela 30+2 =		ECTS 32
	Nakład pracy studenta związany z zajęciami o charakterze praktycznym 30+12+38 =	80	3
Literatura podstawowa	1. Podstawowa literatura z którą student stykał się podczas studiów. 2. Literatura związana z tematyką pracy dyplomowej i uzgodniona z promotorem pracy. 3. J. Boć, Jak pisać pracę magisterską, Kolonia, Wrocław 2001. 4. G. Cabarelli, Z. Łucki, Jak przygotować pracę dyplomową lub doktorską, Universitas, Kraków 1998.		
Literatura uzupełniająca	1. Monografie, podręczniki, artykuły, katalogi, strony internetowe w zakresie potrzeb dla poszczególnych prac dyplomowych. 2. Kolman R., Zdobywanie wiedzy. Poradnik podnoszenia kwalifikacji (magisteria, doktoraty, habilitacje), Oficyna Wydawnicza Branta, Bydgoszcz-Gdańsk, 2003.		
Nr efektu kształcenia	Metoda weryfikacji efektu kształcenia	Forma zajęć (jeśli jest więcej niż jedna), na której zachodzi weryfikacja	
EK1	Ocena aktywności na seminarium, ocena prezentacji pracy dyplomowej;	S	
EK2	Ocena aktywności na seminarium, ocena prezentacji pracy dyplomowej;	S	
EK3	Ocena aktywności na seminarium, ocena prezentacji pracy dyplomowej;	S	
EK4	Ocena aktywności na seminarium, ocena prezentacji pracy dyplomowej;	S	
EK5	Ocena aktywności na seminarium, ocena prezentacji pracy dyplomowej;	S	
EK6	Ocena aktywności na seminarium, ocena prezentacji pracy dyplomowej;	S	
EK7	Ocena aktywności na seminarium, ocena prezentacji pracy dyplomowej;	S	
EK8	Ocena aktywności na seminarium, ocena prezentacji pracy dyplomowej;	S	
Jednostka realizująca	Katedra Automatyki i Robotyki	Osoby prowadzące	Samodzielni pracownicy naukowci
Data opracowania programu	2013-09-30	Program opracował(a)	prof. dr hab. inż. Zdzisław Gosiewski