Załącznik nr 1
do *Programu studiów na kierunku automatyka i robotyka - studia pierwszego stopnia o profilu praktycznym,*
stanowiącego załącznik do Uchwały nr 38/000/2025 Senatu AJP
z dnia 24 czerwca 2025 r.
obowiązuje I rok od r.a. 2025/2026

PLAN STUDIÓW STACJONARNYCH I stopnia
KIERUNEK: AUTOMATYKA I ROBOTYKA
PROFIL: PRAKTYCZNY

Lp.	Nazwa przedmiotu	Forma zaliczenia	ROK I										ROK II										ROK III										ROK IV					Ogółem	w tym:				ECTS
			1 sem.					2 sem.					3 sem.					4 sem.					5 sem.					6 sem.					7 sem.						w.	ćw.	lab	p	
			w	ćw	lab	p	ECTS	w	ćw	lab	p	ECTS	w	ćw	lab	p	ECTS	w	ćw	lab	p	ECTS	w	ćw	lab	p	ECTS	w	ćw	lab	p	ECTS	w	ćw	lab	p	ECTS						
A. Przedmioty podstawowe																																						**559**	**169**	**345**	**45**	**0**	**33**
1	Język obcy	E III		30			2		30			2		30			2																					**90**	*0*	*90*	*0*	*0*	*6*
2	Technologie informacyjne	z. o. I			30		2																															**30**	*0*	*0*	*30*	*0*	*2*
3	BHP	z. I	4				0																															**4**	*4*	*0*	*0*	*0*	*0*
4	Wprowadzenie do matematyki	z. o. I	15	15			2																															**30**	*15*	*15*	*0*	*0*	*2*
5	Podstawy kreatywności	z. o. I	15				1																															**15**	*15*	*0*	*0*	*0*	*1*
6	Fizyka	E II	15	15			2	15	15	15		3																										**75**	*30*	*30*	*15*	*0*	*5*
7	Metodyka obliczeń inżynierskich	z. o. II						30	30			4																										**60**	*30*	*30*	*0*	*0*	*4*
8	Narzędzia analizy matematycznej	E III											30	30			4																					**60**	*30*	*30*	*0*	*0*	*4*
9	Matematyka stosowana	z. o. IV																15	30			3																**45**	*15*	*30*	*0*	*0*	*3*
10	Język obcy dla inżynierów	z. o. IV																	30			2																**30**	*0*	*30*	*0*	*0*	*2*
11	Podstawy ekonomii dla inżynierów	z. o. V																					15	15			2											**30**	*15*	*15*	*0*	*0*	*2*
12	Komunikacja interpersonalna	z.o V																						15			1											**15**	*0*	*15*	*0*	*0*	*1*
13	Ochrona własności intelektualnych	z. o. VI																										15				1						**15**	*15*	*0*	*0*	*0*	*1*
14	Wychowanie fizyczne	z. I, II		30			0		30			0																										**60**	*0*	*60*	*0*	*0*	*0*
B. Przedmioty kierunkowe																																						**1005**	**405**	**90**	**465**	**45**	**63**
1	Materiałoznawstwo	z. o. I	15		30		3																															**45**	*15*	*0*	*30*	*0*	*3*
2	Podstawy elektrotechniki i elektroniki	E I	15	15	30		4	15	15	30		2																										**120**	*30*	*30*	*60*	*0*	*6*
3	Podstawy automatyki	E I	30		30	15	4																															**75**	*30*	*0*	*30*	*15*	*4*
4	Rysunek techniczny i CAD	z. o. II	15	30	30		4																															**75**	*15*	*30*	*30*	*0*	*4*
5	Podstawy robotyki	z. o. II						30		30		4																										**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
6	Przetwarzanie sygnałów	z. o. II						30	15			3																										**45**	*30*	*15*	*0*	*0*	*3*
7	Materiały konstrukcyjne	z. o. II						15		30		3																										**45**	*15*	*0*	*30*	*0*	*3*
8	Mechanika techniczna I	z. o. II						15		30		3																										**45**	*15*	*0*	*30*	*0*	*3*
9	Mechanika płynów	z. o. III											30	15	15		4																					**60**	*30*	*15*	*15*	*0*	*4*
10	Mechanika techniczna II	E III											15		15		2																					**30**	*15*	*0*	*15*	*0*	*2*
11	Sterowniki programowalne PLC	z. o. III											30		30		4																					**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
12	Metrologia	z. o. IV																15		30		3																**45**	*15*	*0*	*30*	*0*	*3*
13	Podstawy konstrukcji i eksploatacji maszyn	E IV																30		15	30	5																**75**	*30*	*0*	*15*	*30*	*5*
14	Elementy sztucznej inteligencji	z. o. V																					30		30		4											**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
15	Elementy robotyki w przemyśle	z. o. VI																										15		30		3						**45**	*15*	*0*	*30*	*0*	*3*
16	Zarządzanie projektami przemysłowymi	z. o. VII																															30		30		4	**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
17	Podstawy inżynierii odwrotnej	z. o. VII																															30		30		4	**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
C. Moduł obieralny																																						**975**	**375**	**0**	**435**	**165**	**65**
1	Moduł obieralny												45	0	60	30	9	60	0	60	30	10	105	0	120	0	15	90	0	105	75	18	75	0	90	30	13	**975**	*375*	*0*	*435*	*165*	*65*
D. Dyplomowanie i praktyka																																						**1050**	***0***	***0***	***0***	***90***	***49***
1	Seminarium dyplomowe	z.o. V, VI, VII																								30	2				30	2				30	9	**90**	*0*	*0*	*0*	*90*	*13*
2	Praktyka zawodowa I	z II	320				12																															**320**	*0*	*0*	*0*	*0*	*12*
3	Praktyka zawodowa II	z IV											320				12																					**320**	*0*	*0*	*0*	*0*	*12*
4	Praktyka zawodowa III	z VI																					320				12											**320**	*0*	*0*	*0*	*0*	*12*
RAZEM			124	135	150	15	24	150	135	135	0	36	150	75	120	30	25	120	60	105	60	35	150	30	150	30	24	120	0	135	105	36	135	0	150	60	30	**3589**	**949**	**435**	**945**	**300**	*210*
			424					420					375					345					360					360					345										
			1164				60						1040				60						1040				60					30						**3589**				*210*

Załącznik nr 1
do *Programu studiów na kierunku automatyka i robotyka - studia pierwszego stopnia o profilu praktycznym,*
stanowiącego załącznik do Uchwały nr 38/000/2025 Senatu AJP
z dnia 24 czerwca 2025 r.
obowiązuje I rok od r.a. 2025/2026

PLAN STUDIÓW STACJONARNYCH I stopnia
KIERUNEK: AUTOMATYKA I ROBOTYKA
PROFIL: PRAKTYCZNY
Moduł obieralny: AUTOMATYKA

Lp.	Nazwa przedmiotu	Forma zalicz.	ROK I										ROK II										ROK III										ROK IV					Ogółem	w tym:				ECTS
			1 sem.				ECTS	2 sem.				ECTS	3 sem.				ECTS	4 sem.				ECTS	5 sem.				ECTS	6 sem.				ECTS	7 sem.				ECTS						
			w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p			w.	ćw	lab	p	
C. Moduł obieralny: AUTOMATYKA																																											
1	Projektowanie przemysłowe	z. o. III											30		30	15	*5*																					**75**	*30*	*0*	*30*	*15*	*5*
2	Systemy wbudowane	E III											15		30	15	*4*																					**60**	*15*	*0*	*30*	*15*	*4*
3	Napędy pneumatyczne automatyki	z. o. IV																30		30	15	*5*																**75**	*30*	*0*	*30*	*15*	*5*
4	Sensoryka w mechatronice	z. o. IV																30		30	15	*5*																**75**	*30*	*0*	*30*	*15*	*5*
5	Przemysłowe bazy danych	z. o. V																					30		30		*4*										**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
6	Zaawansowane programowanie sterowników	E V																					15		30		*3*										**45**	*15*	*0*	*30*	*0*	*3*
7	Hydrauliczne urządzenia automatyki	z. o. V																					30		30		*4*										**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
8	Projektowanie urządzeń elektronicznych	E VI																					30		30		*4*	15		30	30	*5*					**135**	*45*	*0*	*60*	*30*	*9*
9	Optymalizacja procesów produkcyjnych	z. o. VI																										30		15	30	*5*					**75**	*30*	*0*	*15*	*30*	*5*
10	Przemysłowe systemy sterowania	E VI																										15		30	15	*4*					**60**	*15*	*0*	*30*	*15*	*4*
11	Materiały specjalnego przeznaczenia	z. o. VI																										30		30		*4*					**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
12	Modelowanie systemów przemysłowych	z. o. VII																															30		30		*4*	**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
13	Systemy rozproszone	z. o. VII																															30		30		*4*	**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
14	Projektowanie systemów automatyki	z. o. VII																															15		30	30	*5*	**75**	*15*	*0*	*30*	*30*	*5*
Razem liczba godzin			**0**	**0**	**0**	**0**	*0*	**0**	**0**	**0**	**0**	*0*	45	0	60	30	*9*	60	0	60	30	*10*	**105**	**0**	**120**	**0**	*15*	**90**	**0**	**105**	**75**	*18*	75	0	90	30	*13*	**975**	*375*	*0*	*435*	*165*	*65*

Załącznik nr 1
do *Programu studiów na kierunku automatyka i robotyka - studia pierwszego stopnia o profilu praktycznym,*
stanowiącego załącznik do Uchwały nr 38/000/2025 Senatu AJP
z dnia 24 czerwca 2025 r.
obowiązuje I rok od r.a. 2025/2026

PLAN STUDIÓW STACJONARNYCH I stopnia
KIERUNEK: AUTOMATYKA I ROBOTYKA
PROFIL: PRAKTYCZNY
Moduł obieralny: ROBOTYKA

Lp.	Nazwa przedmiotu	Forma zalicz.	ROK I										ROK II										ROK III										ROK IV					Ogółem	w tym:				ECTS
			1 sem.				ECTS	2 sem.				ECTS	3 sem.				ECTS	4 sem.				ECTS	5 sem.				ECTS	6 sem.				ECTS	7 sem.				ECTS						
			w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p		w.	ćw	lab	p			w.	ćw	lab	p	
C. Moduł obieralny: ROBOTYKA																																											
1	Komputerowe wspomaganie projektowania	z. o. III											30		30	15	5																					**75**	*30*	*0*	*30*	*15*	*5*
2	Systemy pomiarowe i sterujące	E III											30		30		4																					**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
3	Sterowniki mikroprocesorowe	z. o. IV																30		30	15	5																**75**	*30*	*0*	*30*	*15*	*5*
4	Robotyzacja przemysłu	z. o. IV																30		30	15	5																**75**	*30*	*0*	*30*	*15*	*5*
5	Modele i systemy sterowania w robotyce	z. o. V																					30		30		4										**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
6	Systemy osadzone w robotyce	E V																					15		30		3										**45**	*15*	*0*	*30*	*0*	*3*
7	Modelowanie i symulacja procesów produkcyjnych	z. o. V																					30		30		4										**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
8	Programowanie robotów	E VI																					30		30		4	15		30	30	5					**135**	*45*	*0*	*60*	*30*	*9*
9	Nowoczesne techniki w robotyce	z. o. VI																										30		15	30	5					**75**	*30*	*0*	*15*	*30*	*5*
10	Zaawansowane metody programowania sterowników	E VI																										15		30	15	4					**60**	*15*	*0*	*30*	*15*	*4*
11	Symulacja komputerowa układów robotyki	z. o. VI																										30		30		4					**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
12	Metody sztucznej inteligencji w robotyce	z. o. VII																															30		30		4	**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
13	Roboty mobilne	z. o. VII																															30		30		4	**60**	*30*	*0*	*30*	*0*	*4*
14	Projektowanie robotów	z. o. VII																															15		30	30	5	**75**	*15*	*0*	*30*	*30*	*5*
Razem liczba godzin			**0**	**0**	**0**	**0**	*0*	**0**	**0**	**0**	**0**	*0*	60	0	60	15	*9*	60	0	60	30	*10*	**105**	**0**	**120**	**0**	*15*	**90**	**0**	**105**	**75**	*18*	75	0	90	30	*13*	**975**	*390*	*0*	*435*	*150*	*65*