



Karta przedmiotu

Nazwa i kod przedmiotu	SEMINARIUM DYPLOMOWE, PG_00038337						
Kierunek studiów	Automatyka, robotyka i systemy sterowania						
Data rozpoczęcia studiów	październik 2023 r.	Rok akademicki realizacji przedmiotu			2024/2025		
Poziom kształcenia	II stopnia	Grupa zajęć			Grupa zajęć fakultatywnych		
Forma studiów	niestacjonarne	Sposób realizacji			na uczelni		
Rok studiów	2	Język wykładowy			polski		
Semestr studiów	3	Liczba punktów ECTS			2.0		
Profil kształcenia	ogólnoakademicki	Forma zaliczenia			zaliczenie		
Jednostka prowadząca	Wydział Elektrotechniki i Automatyki -> Katedra Automatyki						
Imię i nazwisko wykładowcy (wykładowców)	Odpowiedzialny za przedmiot	prof. dr hab. inż. Roman Śmierchalski					
	Prowadzący zajęcia z przedmiotu						
Formy zajęć i metody nauczania	Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	RAZEM
	Liczba godzin zajęć	0.0	0.0	0.0	0.0	20.0	20
	W tym liczba godzin zajęć na odległość: 0.0						
Adresy na platformie eNauczanie:							
Aktywność studenta i liczba godzin pracy	Aktywność studenta	Udział w zajęciach dydaktycznych, objętych planem studiów		Udział w konsultacjach		Praca własna studenta	RAZEM
	Liczba godzin pracy studenta	20		5.0		25.0	50
Cel przedmiotu	Opracowanie, referowanie oraz dyskusja wyników prac własnych związanych z pracami dyplomowymi w różnych etapach ich realizacji						
Efekty uczenia się przedmiotu	Efekt kierunkowy		Efekt z przedmiotu			Sposób weryfikacji i oceny efektu	
	[K7_U03] potrafi przygotować i przedstawić prezentację, dotyczącą wyników zadania inżynierskiego oraz własnych badań naukowych		Student ma podstawową wiedzę w zakresie przygotowania i prezentacji wyników zakończonej pracy w obszarze nauk technicznych, potrafi przygotować prezentację oraz zaprezentować, aktywnie uczestniczyć w dyskusji nad rozwiązywanym problemem. Potrafi w sposób zwięzły przedstawić najważniejsze osiągnięcia własnej pracy a także odpowiadać na pytania z nią związane.			[SU1] Ocena realizacji zadania	
[K7_W01] ma rozszerzoną wiedzę z zakresu matematyki obejmującą wybrane zagadnienia modelowania złożonych obiektów fizycznych, zna zagadnienia identyfikacji i weryfikacji złożonych obiektów sterowania		Student potrafi rozszerzyć wiedzę z zakresu problematyki rozwiązywanego problemu w szczególności modelowania identyfikacji i weryfikacji złożonych obiektów sterowania.			[SW2] Ocena wiedzy zawartej w prezentacji		
Treści przedmiotu	Opracowanie, referowanie oraz dyskusja wyników prac własnych związanych z pracami dyplomowymi w różnych etapach ich realizacji: cel i zakres pracy, stan zagadnienia w literaturze fachowej, przyjęte metody badań, wyniki badań, trudności w realizacji, wnioski. Praca dyplomowa w świetle prawa autorskiego. Prezentacja multimedialna osiągnięć z pracy dyplomowej w dwu wystąpieniach: pierwsze - poświęcone fazie początkowej, drugie - ostatecznym wynikiem w formie odpowiedniej z wymogami egzaminu dyplomowego.						
Wymagania wstępne i dodatkowe							
Sposoby i kryteria oceniania osiągniętych efektów uczenia się	Sposób oceniania (składowe)		Próg zaliczeniowy			Składowa oceny końcowej	
	Ocena wygłoszonych referatów		60.0%			100.0%	
Zalecana lista lektur	Podstawowa lista lektur		1. Maćkiewicz J.: Jak pisać teksty naukowe. Gdańsk, Wydawnictwo Uniwersytetu Gdańskiego, 1996 2. Oliver P.: Jak pisać prace uniwersyteckie. Poradnik dla studentów. Kraków, Wydawnictwo Literackie, 1999. 3. Literatura dobierana indywidualnie do tematu pracy dyplomowej.				

	Uzupełniająca lista lektur	S. Hausman S.: Informacje dla dyplomantów przygotowujących dysertacje magisterskie. http://www.eletel.p.lodz.pl/docs/dyplomy/inf_sh_2007.pdf
	Adresy eZasobów	
Przykładowe zagadnienia/ przykładowe pytania/ realizowane zadania	Przedstaw przykłady zastosowania prezentowanej metody.	
Praktyki zawodowe w ramach przedmiotu	Nie dotyczy	