

Zintegrowany Rejestr Kwalifikacji

Kwalifikacja - podgląd

Nazwa kwalifikacji

Dyplom ukończenia studiów I stopnia na kierunku Automatyka i robotyka - Politechnika Łódzka;
Wydział Mechaniczny

Skrót nazwy

Rodzaj kwalifikacji

kwalifikacja pełna

Poziom PRK/ERK

6

Krótką charakterystyką kwalifikacji, obejmującą informacje o działaniach lub zadaniach, które potrafi wykonywać osoba posiadająca tę kwalifikację

Profil kształcenia: Ogólnoakademicki; Tytuł zawodowy/naukowy: Inżynier lub inny równorzędny;

Orientacyjny nakład pracy potrzebny do uzyskania kwalifikacji [godz.]

Grupy osób, które mogą być zainteresowane uzyskaniem kwalifikacji

Nie dotyczy

Wymagane kwalifikacje poprzedzające

Opis

Świadectwo dojrzałości

Lista

W razie potrzeby warunki, jakie musi spełniać osoba przystępująca do walidacji

Nie dotyczy

Zapotrzebowanie na kwalifikację

Nie dotyczy

Odniesienie do kwalifikacji o zbliżonym charakterze oraz wskazanie kwalifikacji ujętych w ZRK zawierających wspólne zestawy efektów uczenia się

Nie dotyczy

Streszczenie opinii uzyskanych podczas konsultacji projektu kwalifikacji

Nie dotyczy

Typowe możliwości wykorzystania kwalifikacji

Nie dotyczy

Wymagania dotyczące walidacji i podmiotów przeprowadzających walidację

Nie dotyczy

Odniesienie do poziomu sektorowych ram kwalifikacji (o ile dotyczy)

Nie dotyczy

Data włączenia kwalifikacji do ZSK

Podstawa prawna

Ustawa z dnia 27 lipca 2005 r. Prawo o szkolnictwie wyższym
<http://isip.sejm.gov.pl/DetailsServlet?id=WDU20051641365>

Syntetyczna charakterystyka efektów uczenia się

Kompetencje absolwenta: Absolwent posiada wykształcenie właściwe dla inżyniera mechanika, rozszerzone o aspekty automatyzacji i systemów sterowania. Jest przygotowany do projektowania, uruchamiania i eksploatacji systemów automatyki i robotyki w różnych zastosowaniach. Projektuje urządzenia i systemy automatyki i robotyki, w tym ich konstrukcję mechaniczną, z uwzględnieniem realnych ograniczeń technicznych i nietechnicznych, przy wykorzystaniu nowoczesnych narzędzi informatycznych oraz metod analitycznych i eksperymentalnych. Planuje i przeprowadza eksperymenty związane ze sterowaniem automatycznym maszyn i urządzeń, z konstrukcją i problemami technologicznymi. Posługuje się aparaturą pomiarową, szacuje błąd pomiaru, interpretuje wyniki eksperymentu i wyciąga wnioski. Pozyskuje informacje z literatury, także w języku obcym, integruje uzyskane informacje, dokonuje ich interpretacji, a także wyciąga wnioski oraz formułuje i uzasadnia opinie z zakresu konstrukcji i sterowania robotów i systemów zautomatyzowanych. Planuje i organizuje pracę indywidualną oraz w zespole, współdziała z innymi osobami w ramach interdyscyplinarnych prac zespołowych, samodzielnie planuje i realizuje własne uczenie się przez całe życie. Jest gotów do krytycznej oceny posiadanej wiedzy i nowych informacji w kontekście problemów inżynierskich, do przyjęcia odpowiedzialności za realizowane zadania, przestrzegania zasad etyki, myślenia i działania w sposób przedsiębiorczy, w tym inicjowania działań na rzecz interesu publicznego. **Typowe miejsca/stanowiska pracy:** Absolwent może być zatrudniony we wszystkich gałęziach przemysłu jako inżynier na stanowiskach takich jak automatyk, robotyk, projektant czy konstruktor, technolog. Może wykonywać zadania w zakresie obsługi i utrzymania w ruchu zautomatyzowanych i zrobotyzowanych urządzeń i maszyn oraz tworzenia nowych rozwiązań w zakresie automatyki i robotyki. Nabyte w trakcie studiów umiejętności pozwalają mu na założenie prywatnych firm produkcyjnych lub/i usługowych. Po uzyskaniu kilkuletniego doświadczenia zawodowego absolwent będzie mógł kierować zespołami projektowymi w obszarze nowych rozwiązań związanych z automatyzacją procesów i urządzeń. **Inne składowe opisu, specyficzne dla kwalifikacji:** Cechą szczególną kwalifikacji jest interdyscyplinarność, łączenie umiejętności z zakresu inżynierii mechanicznej oraz inżynierii elektrycznej i automatyki.

Zestawy efektów uczenia się

Informacje o instytucjach uprawnionych do nadawania kwalifikacji

Instytucja uprawniona do nadawania kwalifikacji

Politechnika Łódzka; Wydział Mechaniczny

Data uzyskania uprawnień do nadawania kwalifikacji

Termin wykonania ewaluacji zewnętrznej

Instytucja prowadząca ewaluację zewnętrzną

Polska Komisja Akredytacyjna

Data zawarcia umowy na pełnienie funkcji zewnętrznego zapewniania jakości wobec instytucji certyfikującej

Status

aktywny

Wnioskodawca

Minister właściwy

Politechnika Łódzka; Wydział Mechaniczny

Okres ważności dokumentu potwierdzającego nadanie kwalifikacji i warunki przedłużenia jego ważności

Nie dotyczy

Termin dokonywania przeglądów kwalifikacji (dotyczy kwalifikacji rynkowych)

Nazwa dokumentu potwierdzającego nadanie kwalifikacji

Dyplom

Uprawnienia związane z posiadaniem kwalifikacji

Nie dotyczy

Kod dziedziny kształcenia

0 - Nie dotyczy

Kod PKD

Kod	Nazwa
0	Nie dotyczy

Kod kwalifikacji w ZRK

6P01600547

Status

Funkcjonująca

