

Praktyka zawodowa - opis przedmiotu

| Informacje ogólne | |
|---------------------|-------------------------------------|
| Nazwa przedmiotu | Praktyka zawodowa |
| Kod przedmiotu | 06.9-WM-ZIP-ZL-P- 63 |
| Wydział | Wydział Mechaniczny |
| Kierunek | Zarządzanie i inżynieria produkcji |
| Profil | ogólnoakademicki |
| Rodzaj studiów | pierwszego stopnia z tyt. inżyniera |
| Semestr rozpoczęcia | semestr zimowy 2018/2019 |

| Informacje o przedmiocie | |
|---------------------------------|------------------------------|
| Semestr | 6 |
| Liczba punktów ECTS do zdobycia | 6 |
| Typ przedmiotu | obowiązkowy |
| Język nauczania | polski |
| Sylabus opracował | • dr inż. Wojciech Babirecki |

| Formy zajęć | | | | | |
|-------------|---|--|--|---|------------------|
| Forma zajęć | Liczba godzin w semestrze (stacjonarne) | Liczba godzin w tygodniu (stacjonarne) | Liczba godzin w semestrze (niestacjonarne) | Liczba godzin w tygodniu (niestacjonarne) | Forma zaliczenia |
| Praktyka | 0 | 0 | 0 | 0 | Zaliczenie |

Cel przedmiotu

Podstawowym celem praktyk jest zapoznanie studenta z specyfiką działania zakładów przemysłowych, współpracą poszczególnych wydziałów ich organizacją oraz zarządzaniem zasobami ludzkimi w praktycznej działalności przedsiębiorstw.

Wymagania wstępne

Brak wymagań wstępnych

Zakres tematyczny

- ugruntowanie wiadomości teoretycznych zdobytych na studiach przez zastosowanie ich w praktyce zawodowej;
- zaznajomienie się z procesem produkcji i pracą działów technicznych, poznanie metod organizacji pracy i postępu technicznego;
- zaznajomienie z podstawowymi przepisami dyscypliny pracy oraz warunkami bezpieczeństwa i higieny pracy;
- wzbudzanie i umacnianie zainteresowań studentów pracą w przedsiębiorstwie oraz zapoznanie z wymaganiami zakładu stawianymi pracownikom;
- stworzenie warunków do samooceny własnych działań, rozpoznanie swoich predyspozycji i ujawnienie własnych braków;
- zgromadzenie materiału obserwacyjnego i doświadczalnego związanego z pracą dyplomową;
- zwiększenie możliwości zatrudnienia po ukończeniu studiów.

Metody kształcenia

Doświadczenia związane z codzienną obecnością i pracą w zakładzie pracy.

Efekty uczenia się i metody weryfikacji osiągnięcia efektów uczenia się

| Opis efektu | Symbole efektów | Metody weryfikacji | Forma zajęć |
|--|-------------------------|-------------------------|-------------|
| Potrąfi wykorzystywać stosowane w inżynierii mechanicznej przyrządy i urządzenia pomiarowe oraz wyznaczać niepewność pomiaru | • K_U28 | • dokumentacja praktyki | • Praktyka |
| Potrąfi zinterpretować wymagania normy ISO 9001:2009, stworzyć dokumentację systemową, sformułować politykę jakości, określić aspekty środowiskowe według normy ISO 14001 i ocenić ryzyko zawodowe na podstawie wymagań normy ISO 18001. | • K_U30 | • dokumentacja praktyki | • Praktyka |
| Potrąfi opracować i zrealizować procedury wzorcowania stosowanych w inżynierii mechanicznej przyrządów i urządzeń pomiarowych oraz wyznaczania niepewności wzorcowania | • K_U29 | • dokumentacja praktyki | • Praktyka |
| Potrąfi zgodnie z zadaną specyfikacją, uwzględniającą aspekty pozatechniczne zaprojektować oraz zrealizować proste urządzenie, obiekt, system lub proces, związane z inżynierią produkcji mechanicznej, używając właściwych metod, technik i narzędzi. | • K_U27 | • dokumentacja praktyki | • Praktyka |

Warunki zaliczenia

Warunkiem zaliczenia praktyk jest:

- Odbycie praktyki w ustalonym terminie

- Przedłożenie sprawozdania z przebiegu praktyki w formie Dziennika Praktyk. Dziennik praktyk winien być opatrzony pieczęcią zakładu pracy i podpisany przez przedstawiciela zakładu. W dzienniku praktyk student odnotowuje czynności wykonywane w czasie trwania praktyki. Czynności te potwierdza przedstawiciel zakładu.
- Akceptacja sprawozdania przez Instytutowego Opiekuna Praktyk

Literatura podstawowa

Literatura uzupełniająca

Uwagi

Student realizuje praktykę w ilości 160 godzin pracy (4 tygodnie po 40 godzin).

Zmodyfikowane przez dr inż. Tomasz Belica (ostatnia modyfikacja: 30-04-2018 23:18)

Wygenerowano automatycznie z systemu SylabUZ