



KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Szkolenie BHP, przepisy uczelniane i ochrona własności intelektualnej

Przedmiot

Kierunek studiów

Automatyka i robotyka

Studia w zakresie (specjalność)

Poziom studiów

pierwszego stopnia

Forma studiów

niestacjonarne

Rok/semestr

1/1

Profil studiów

ogólnoakademicki

Język oferowanego przedmiotu

polski

Wymagalność

obligatoryjny

Liczba godzin

Wykład

8

Ćwiczenia

Laboratoria

Projekty/seminaria

Inne (np. online)

Liczba punktów ECTS

1

Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr inż. Wiesław Grzybowski

email: wieslaw.grzybowski@put.poznan.pl

Wydział Inżynierii Zarządzania

ul.ul. Prof. Jacka Rychlewskiego, 60-965 Poznań

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

Wymagania wstępne

Student definiuje i opisuje podstawowe pojęcia i zasady z zakresu organizacji pracy oraz organizowania i funkcjonowania elementów systemu bezpieczeństwa.



Student potrafi planować i ocenić funkcjonowanie systemów bezpieczeństwa.

Student potrafi interpretować wyniki obserwacji.

Student jest świadomy znaczenia zapewnienia bezpieczeństwa. Student ma świadomość potrzeby kształtowania systemów bezpieczeństwa podmiotów.

Cel przedmiotu

Zapoznanie studentów z przepisami, zarządzeniami i regulaminami dotyczącymi bezpieczeństwa i higieny pracy.

Zapoznanie studentów z podstawowymi zagadnieniami metodyki projektowania zorientowanego na człowieka jako operatora i jako pracownika serwisu maszyn oraz innych urządzeń technicznych.

Zapoznanie studentów z podstawowymi regulacjami prawnymi z zakresu prawa autorskiego prawa własności przemysłowej i procedurami wynalazczymi.

Przedmiotowe efekty uczenia się

Wiedza

1. Ma podstawową wiedzę niezbędną do zrozumienia pozatechnicznych uwarunkowań działalności inżynierskiej oraz procesu automatyzacji i robotyzacji w przemyśle i gospodarstwie domowym; zna podstawowe zasady bezpieczeństwa i higieny pracy obowiązujące w przemyśle. Zna i rozumie podstawowe ekonomiczne, prawne i inne uwarunkowania różnych rodzajów działań związanych z nadaną kwalifikacją.
2. Zna i rozumie typowe technologie inżynierskie w zakresie studiowanego kierunku, orientuje się w ich najnowszych trendach rozwojowych.
3. Zna i rozumie konieczność ochrony własności przemysłowej, intelektualnej oraz przestrzeganie prawa autorskiego i patentowego.

Umiejętności

1. Potrafi przy formułowaniu i rozwiązywaniu zadań obejmujących projektowanie układów automatyki i robotyki dostrzegać ich aspekty pozatechniczne, w tym środowiskowe, ekonomiczne i prawne. Potrafi brać udział w debacie – przedstawiać i oceniać różne opinie i stanowiska oraz dyskutować o nich.
2. Potrafi stosować zasady bezpieczeństwa i higieny pracy. Potrafi planować i organizować pracę – indywidualną oraz w zespole zgodnie z zasadami bezpieczeństwa i higieny pracy.

Kompetencje społeczne

1. Jest gotów do krytycznej oceny posiadanej wiedzy. Rozumie potrzebę i zna możliwości ciągłego dokształcania się – podnoszenia kompetencji zawodowych, osobistych i społecznych, potrafi inspirować i organizować proces uczenia się innych osób.
2. Rozumie pozatechniczne aspekty i skutki działalności inżynierskiej w tym jej wpływ na środowisko i związaną z tym odpowiedzialność za podejmowane decyzje.



Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Ocena formująca: Zaliczenie na ocenę na podstawie: uczestnictwa w rozwiązywaniu zadań problemowych i aktywnego uczestnictwa w zajęciach.

Ocena podsumowująca: Zaliczenie w formie pisemnej.

Treści programowe

Podstawy systemowego podejścia do bezpieczeństwa: bezpieczeństwo i zarządzanie bezpieczeństwem, kultura bezpieczeństwa jako kontekst systemu bezpieczeństwa. Podstawy teorii projektowania systemów. Modele bezpieczeństwa systemów. Zagrożenia w środowisku pracy i nauki. Mechanizmy powstawania szkód powodowanych przez obiekty techniczne. Szacowanie szans wystąpienia prawdopodobieństwa zdarzeń. Ekonomiczno-społeczne aspekty zapewniania bezpieczeństwa technicznego. Podstawowe zasady ratowania ludzi porażonych prądem elektrycznym.

Pojęcie własności intelektualnej. Podstawowe uregulowania prawa autorskiego. Pojęcie własności przemysłowej i formy jej prawnej ochrony. Plagiat i piractwo - skutki prawne. Prawo patentowe, prawo ochronne i prawo z rejestracji. Typy dzieł twórczych i formy ich ochrony: wynalazek, wzór użytkowy, wzór przemysłowy, znak towarowy, oznaczenia geograficzne, topografia układów scalonych, wnioski racjonalizatorskie. Postępowanie przed Urzędem Patentowym RP. Patent europejski.

Metody dydaktyczne

Wykład z prezentacją multimedialną.

Literatura

Podstawowa

1. Projektowanie ergonomiczne; Edwin Tytyk, Wyd. Naukowe PWN, Warszawa-Poznań, 2001.
2. Poradnik BHP. Tom I: Praktyka, prawo, narzędzia, Kołodziejczyk E. (red.), Wyd. Forum, sp. z o.o. , Warszawa, 2005.
3. Barta J., Markiewicz R., Prawo autorskie i prawa pokrewne. Wyd. Zakamycze, 2004
4. Szewc A., Jyż G., Prawo własności przemysłowej. Wyd. C.H. Beck, Warszawa, 2004

Uzupełniająca

1. Makroergonomia; Leszek Pacholski, Aleksandra Jasiak, Wyd. Politechniki Poznańskiej, Poznań, 2011.
2. Podstawy ergonomii i fizjologii pracy; Jerzy Olszewski, Wyd. Akademii Ekonomicznej, Poznań, 1997.
3. Niezawodność człowieka w interakcji z procesem przemysłowym; Małgorzata Sławińska, Wyd. Politechniki Poznańskiej, Poznań, 2012.



Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	30	1,0
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	10	1,0
Praca własna studenta (przygotowanie rozwiązań zadań problemowych, przygotowanie do zaliczenia) ¹	20	1,0

¹ niepotrzebne skreślić lub dopisać inne czynności