

Informacje ogólne	
Jednostka prowadząca kierunek:	Wydział Mechaniczny Politechniki Koszalińskiej
Kierunek studiów:	Zarządzanie i Inżynieria Produkcji
Nazwa kursu:	Inżynieria rolnicza
Przynależność do modułu:	Agroprocesy

Forma zajęć	Wykład	Ćwiczenia	Laboratorium	Projekt	Seminarium	Konwersatorium
Liczba godzin kursu	15					
Liczba punktów ECTS	1					
Sposób zaliczenia	Zaliczenie na ocenę					

KARTA KURSU							
Informacje ogólne o kursie							
Jednostka realizująca:	Wydział Mechaniczny						
Katedra/Zakład:	Katedra Agrotechnologii						
Osoba odpowiedzialna dydaktycznie:	Jerzy Chojnacki dr hab. inż. prof. nzw.						
Profil studiów:	ogólnoakademicki						
Forma studiów:	stacjonarne						
Poziom kształcenia:	I						
Semestr:	6						
Kod kursu:							
Język wykładowy:	polski						
Rodzaj kursu:	obieralny						
Forma zajęć:	X						
	W	W+Ć	Ć	L	P	S	K
Cel/-e kursu							
1	Zapoznanie studentów z podstawowymi zagadnieniami związanymi z inżynierią rolnicza						
2	Zapoznanie studentów z rolą techniki rolniczej w procesach produkcyjnych						
Wymagania wstępne w zakresie wiedzy, umiejętności i innych kompetencji							
1	wiedza z inżynierii eksploatacji maszyn						
Efekty kształcenia dla kursu (EKP)							
Wiedza:							Odniesienie do modułowych efektów kształcenia (EKM)
EKP1	Ma podstawową wiedzę o trendach rozwojowych i innowacjach w zakresie budowy i eksploatacji urządzeń i systemów technicznych w produkcji rolniczej						M13bA_W01
EKP2	ma podstawową wiedzę o w zakresie działania ze środkami technicznymi, cyklu życia urządzeń rolniczych oraz prowadzenia badań eksploatacyjnych						M13bA_W02
EKP3	ma podstawową wiedzę dotyczącą ochrony środowiska i gospodarowania zasobami naturalnymi						M13bA_W03
Umiejętności:							
EKP4	potrafi pozyskiwać informacje z literatury, baz danych i innych źródeł; potrafi analizować i integrować uzyskane informacje, dokonywać ich interpretacji, a także wyciągać wnioski						M13aA_U01
Kompetencje społeczne:							

Osoba Odpowiedzialna Dydaktycznie	Koordynator KRK	Przewodniczący Rady Programowej Kierunku
_____	_____	_____
Podpis	Podpis	Podpis

Treści programowe			
Forma zajęć	Tematyka zajęć (bloku zajęć)	Liczba godzin	Powiązanie z efektem kształcenia dla kursu (symbol EKP)
W	Rola i znaczenie inżynierii rolniczej	1	EKP1, EKP2, EKP3, EKP4
W	Narzędzia i maszyny uprawowe	2	EKP1, EKP2, EKP3, EKP4
W	Maszyny do nawożenia	2	EKP1, EKP2, EKP3, EKP4
W	Maszyny do siewu i sadzenia	2	EKP1, EKP2, EKP3, EKP4
W	Maszyny do pielęgnacji i ochrony	2	EKP1, EKP2, EKP3, EKP4
W	Maszyny do zbioru	2	EKP1, EKP2, EKP3, EKP4
W	Budynki inwentarskie	2	EKP1, EKP2, EKP3, EKP4
W	Mechanizacja produkcji zwierzęcej	2	EKP1, EKP2, EKP3, EKP4
SUMA GODZIN		15	
Narzędzia dydaktyczne			
1	podręczniki akademickie		
2	prezentacje multimedialne		
3	audiowizualne środki dydaktyczne		
Sposoby oceny			
L.p.	Oznaczenie efektów kształcenia dla kursu (EKP)	Sposób weryfikacji efektów kształcenia	Zasady oceny
1	EKP1, EKP2, EKP3,	pisemne kolokwium z zakresu zagadnień omawianych na	Uzyskanie pozytywnej oceny wymaga sformułowanej 60% poprawnych odpowiedzi na zadane pytania-problemy.
2	EKP4	obserwacja uczestnicząca	Korzystanie z konsultacji
Obciążenie pracą studenta			
L.p.	Forma aktywności		Średnia liczba godzin na zrealizowanie aktywności
1	godziny wynikające z planu zajęć		15
2	powtórzenie materiału, studiowanie podręczników, przygotowanie do zaliczenia przedmiotu		5
3	konsultacje z nauczycielem akademickim		5
SUMA GODZIN			25
SUMARYCZNA LICZBA PUNKTÓW ECTS DLA KURSU			[1] ECTS
w tym liczba ECTS dla zajęć z udziałem nauczyciela akademickiego			0,8
w tym szacunkowo dla zajęć praktycznych			0
Literatura podstawowa			
1	Maszyny rolnicze. Praca zbiorowa, Wydawnictwo AR w Lublinie 2003		
2	Mechanizacja rolnictwa. Maszyny i urządzenia do produkcji roślinnej i zwierzęcej. SGGW, Warszawa 2007		
Nauczyciel prowadzący kurs			
Imię i nazwisko, stopień, tytuł naukowy	Kazimierz Sławiński, dr inż.		
Adres e-mail:	kazimierz.slawinski@tu.koszalin.pl		
Tel. kontaktowy:	943478460		

Autor Treści Kursu	
_____ Podpis	
Osoba Odpowiedzialna Dydaktycznie	Koordinator KRK
_____ Podpis	_____ Podpis