

Vetenskapliga metoder inom robotik och automation, 3 hp
Scientific methods in robotics and automation, 3 HE credits

Beslutad: 2020-05-28

Beslutande: Institutionen för Ingenjörsvetenskap

Gäller från: H20

Kursens mål

Studenten ska efter genomgången kurs kunna visa förmåga att:

- utifrån ett ingenjörsmässigt problem identifiera en frågeställning
- skapa en realistisk projektplan för ett ingenjörsmässigt arbete och en försöksplanering
- dokumentera och presentera ett ingenjörsmässigt arbete med avseende på argumentens form och språk

Behörighetskrav

Fullgjorda kursfordringar om 120 hp varav 90 hp inom elektroteknik, datateknik eller maskinteknik alternativt en till omfattningen motsvarande högskoleingenjörsexamen med något av huvudområdena datateknik, elektroteknik, maskinteknik eller motsvarande.

Formerna för bedömning av studenternas prestationer

Seminarier med aktivt deltagande, individuella inlämningsuppgifter samt individuell teknisk rapport.

Övriga föreskrifter

Betygskala: F/Fx/E/D/C/B/A - Otillräckligt, Otillräckligt - ytterligare prestationer krävs innan betyg kan ges, Tillräckligt, Tillfredsställande, Bra, Mycket bra, Utmärkt
Undervisningsspråk: Engelska

Generella regler för examination vid Högskolan Väst finns på www.hv.se.

Om den studerande har ett beslut/rekommendation om särskilt pedagogiskt stöd på grund av funktionsnedsättning har examinator rätt att examinera den studerande i en anpassad examinationsform.

Nivå

Avancerad nivå

Successiv fördjupning

A1N - avancerad nivå, har endast kurs/er på grundnivå som förkunskapskrav



KURSPLAN

Kurskod: **VTM605**

Huvudområde(n)

Automation, Maskinteknik, Produktionsteknik

Vetenskapliga metoder inom robotik och automation, 3 hp
Scientific methods in robotics and automation, 3 HE credits

Kursens innehåll

Kursen innehåller följande moment:

- Skriva en teknisk rapport
- Använda mallar, rubriker, figurer, tabeller
- Utforma projektplan
- Föreslå metod för att lösa ett problem
- Definiera relevanta mål
- Analysera och utvärdera testdata