

Harmonogram zajęć dla studentów III roku
Kierunek: Automatyka i robotyka – moduł obieralny Inżynieria systemów automatyki i robotyki
Semestr: zimowy 2024/2025

		<i>Poniedziałek</i>	<i>Wtorek</i>	<i>Środa</i>	<i>Czwartek</i>	<i>Piątek</i>		
7	00 - 15							
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
8	00 - 15	Procesowa aparatura automatykacji prof. dr hab. inż. K. Oprzędkiewicz Wykład s. D104			Zaawansowane metody sterowania dr inż. M. Rosół Wykład s. C206	Zabezp. proces. techn. mgr inż. Ł. Kras Wykład – I poł. Semestru (7.5 spotkania – od 04.10.2024 do 29.11.2024) s. C306	Zabezp. proces. techn. mgr inż. Ł. Kras Projekt – II poł. Semestru (7.5 spotkania – od 29.11.2024 do 24.01.2025) s. D106	
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
9	00 - 15							
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
10	00 - 15	Systemy monitoringu i SCADA prof. dr hab. inż. K. Oprzędkiewicz Wykład s. D104	Kinematyka i dynamika robotów mgr inż. W. Świtła Laboratorium L1 s. D106			Zabezp. proces. techn. mgr inż. Ł. Kras Laboratorium L1 (7.5 spotkania – 24.01.2025) co 2 tyg. od 04.10.2024 s. C205	Zabezp. proces. techn. mgr inż. Ł. Kras Laboratorium L2 (7.5 spotkania – 24.01.2025) co 2 tyg. od 11.10.2024 s. C205	
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
11	00 - 15					Systemy monitoringu i SCADA mgr inż. P. Kapustka Laboratorium L1 s. D104		
	15 - 30	Procesowa aparatura automatykacji mgr inż. P. Kapustka Laboratorium L1 s. D104	Kinematyka i dynamika robotów mgr inż. W. Świtła Laboratorium L2 s. D106					
	30 - 45							
	45 - 60							
00 - 15								
12	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
	00 - 15	Procesowa aparatura automatykacji mgr inż. P. Kapustka Laboratorium L2 s. D104	Systemy monitoringu i SCADA mgr inż. W. Świtła Laboratorium L2 s. D104	Inżynieria systemów produkcyjnych prof. dr hab. inż. W. Byrski Wykład (7.5 spotkania) co 2 tyg. od 02.10.2024 s. C206				
15 - 30								
30 - 45								
45 - 60								
13	00 - 15							
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
14	00 - 15							
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
15	00 - 15				Kinematyka i dynamika robotów mgr inż. W. Świtła Wykład s. D106			
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
16	00 - 15							
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
17	00 - 15	Język angielski mgr J. Cieślík Lektorat gr AIII/13 s. A329		Język angielski mgr R. Babuška Lektorat gr AIII/8 s. A333				
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
18	00 - 15							
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
19	00 - 15							
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							
20	00 - 15							
	15 - 30							
	30 - 45							
	45 - 60							