

Automatyka i robotyka - studia niestacjonarne II stopnia
rok II, semestr 4 specjalność: Systemy automatyki i robotyki

	1 5 mar		2 12 mar		3 19 mar		4 26 mar		5 2 kwi		6 9 kwi		7 23 kwi		8 7 maj		9 14 maj		10 21 maj		11 28 maj		12 11 cze	
	SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR	
	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2
08:00 09:30	1		1	PB-P 427	1		1	PO 7:1 C-R-L CM-229	1		1	PB-P 427	1		1	PO 7:1 C-R-L CM-229	1		1		1		1	
09:45 11:15	2		2	PB-P 427	2		2	PO 7:1 C-R-L CM-229	2		2	PB-P 427	2		2	PO 7:1 C-R-L CM-229	2		2	PB-P 427	2		2	PO 7:1 C-R-L CM-229
11:30 13:00	3		3	PO 7:1 C-R 311	3		3	PO 7:1 C-R-L CM-229	3		3	SEM 311	3		3	PO 7:1 C-R-L CM-229	3		3	PB-P 427	3		3	PO 7:1 C-R-L CM-229
13:30 15:00	4		4	PO 7:1 C-R 311	4		4	PO 7:1 C-R-L CM-229	4		4	SEM 311	4		4	PO 7:1 C-R-L CM-229	4		4	SEM 311	4		4	PO 7:1 C-R-L CM-229
15:10 16:40	5		5	SEM 311	5		5	PO 7:1 C-R 311	5		5	PO 7:1 C-R 312	5		5	SEM 311	5		5	SEM 311	5		5	PO 7:1 C-R-L CM-229
16:50 18:20	6		6	SEM 311	6		6	PO 7:1 C-R 311	6		6	PO 7:1 C-R 312	6		6	SEM 311	6		6	SEM 311	6		6	SEM 311
18:30 20:00	7		7		7		7		7		7		7		7		7		7		7		7	

	6 mar		13 mar		20 mar		27 mar		3 kwi		10 kwi		24 kwi		8 maj		15 maj		22 maj		29 maj		12 cze	
	SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR		SAR	
	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2	L-1	L-2
08:00 09:30	1		1		1		1		1		1		1		1		1		1		1		1	
09:45 11:15	2		2		2		2		2		2		2		2		2		2		2		2	
11:30 13:00	3		3		3		3		3		3		3		3		3		3		3		3	
13:30 15:00	4		4		4		4		4		4		4		4		4		4		4		4	
15:10 16:40	5		5		5		5		5		5		5		5		5		5		5		5	
16:50 18:20	6		6		6		6		6		6		6		6		6		6		6		6	
18:30 20:00	7		7		7		7		7		7		7		7		7		7		7		7	

		W	C	L	S	
PO7: Interfejsy człowiek-robot	zal.	12		12		W: dr inż. D.Cetnarowicz, L: dr inż. J. Balcerek
Seminarium dyplomowe	zal.			18		dr hab. inż. P. Herman, prof. PP
Pracownia badawczo-problemowa	zal.			12		dr inż. J. Majchrzak