

Automatyka i robotyka - studia niestacjonarne I stopnia
rok III, semestr 5

		1 7 paź		2 14 paź		3 21 paź		4 4 lis		5 18 lis		6 25 lis		7 2 gru		8 9 gru		9 16 gru		10 13 sty		11 20 sty		12 27 sty	
		1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2
08:00	1	PLC L-022		PLC L-022		H-21C/3	MIMT-L 516x			PLC/PS-L H-21C/3	MISR-L 426		EIUA L-022		PLC L-022		MISR-L CM-317		PO3:UEU-L CM-226		EIUA L-022				
09:30																									
09:45	2	PLC L-022		PLC L-022		PLC/PS-L H-21C/3	MIMT-L 516x		MIMT L-022	PLC/PS-L H-21C/3	MISR-L 426		EIUA L-022		PLC L-022		MISR-L CM-317		PLC/MN-L 427		PO3:UEU-L CM-226		EIUA-L A8/3	PLC/PS-L H-21C/3	
11:15																									
11:30	3	EIUA L-022		MISR L-022		MIMT-L 516x	PLC/PS-L H-21C/3		MISR L-022	MISR-L 426	PLC/PS-L H-21C/3		MISR-L 426		EIUA-L A8/3	PLC/MN-L 427		PLC/MN-L 427		MISR-L CM-317		PO3:UEU-L CM-226		EIUA-L A8/3	
13:00																									
13:30	4	EIUA L-022		MISR L-022		MIMT-L 516x			MISR L-022	MISR-L 426	PLC/PS-L H-21C/3		MISR-C L-022		EIUA-L A8/3	PLC/MN-L 427		MISR-L CM-317		MISR-L CM-317		PO3:UEU-L CM-226		PLC L-022	
15:00																									
15:10	5	MIMT L-022		PO3:UEU L-022		EIUA L-022			EIUA L-022	MISR-L 426			MISR-L 426		PLC/MN-L 427	EIUA-L A8/3		MISR-C L-022		MISR-C L-022		MISR-C L-022		MISR-L CM-317	PLC/MN-L 427
16:40																									
16:50	6	MIMT L-022		PO3:UEU L-022		EIUA L-022			EIUA L-022				MISR-L 426		PLC/MN-L 427	EIUA-L A8/3		MISR-C L-022		MISR-C L-022		PLC/MN-L 427		MISR-L CM-317	MISR-L CM-317
18:20																									
18:30	7																								
20:00																									
		8 paź		15 paź		22 paź		5 lis		19 lis		26 lis		3 gru		10 gru		17 gru		14 sty		21 sty		28 sty	
08:00	1	MISR 311		NP L-022		MISR L-022		PLC 309		NP-L H-21C/3	MIMT-L 516x		NP L-022		NP-L H-21C/3	MIMT-L 516x		NP L-022		NP-L H-21C/3		NP L-022		NP L-022	
09:30																									
09:45	2	MISR 311		NP L-022		MISR L-022		PLC 309		NP-L H-21C/3	MIMT-L 516x		NP L-022		NP-L H-21C/3	MIMT-L 516x		NP L-022		MISR-L CM-317		NP-L H-21C/3		NP-L H-21C/3	
11:15																									
11:30	3		MIMT-L 516x	PO3:UEU-L CM-226		NP-L H-21C/3	EIUA-L A8/3		NP L-022	MIMT-L 516x	NP-L H-21C/3		EIUA-L A8/3	PO3:UEU-L CM-226	MIMT-L 516x	NP-L H-21C/3		EIUA-L A8/3	PO3:UEU-L CM-226	MISR-L CM-317		MIMT-L 516x		NP-L H-21C/3	
13:00																									
13:30	4		MIMT-L 516x	PO3:UEU-L CM-226		NP-L H-21C/3	EIUA-L A8/3		NP L-022	MIMT-L 516x	NP-L H-21C/3		EIUA-L A8/3	PO3:UEU-L CM-226	MIMT-L 516x	NP-L H-21C/3		EIUA-L A8/3	PO3:UEU-L CM-226	MISR-L CM-317		NP-L H-21C/3		PO3:UEU-L CM-226	
15:00																									
15:10	5	MIMT-L 516x		MISR-L 426		EIUA-L A8/3	NP-L H-21C/3		PO3:UEU L-022				PO3:UEU-L CM-226	EIUA-L A8/3	PLC/PS-L H-21C/3		PO3:UEU-L CM-226	EIUA-L A8/3		MISR L-022				PO3:UEU-L CM-226	
16:40																									
16:50	6	MIMT-L 516x		PO3:UEU-L CM-226		EIUA-L A8/3	NP-L H-21C/3		PO3:UEU L-022				PO3:UEU-L CM-226	EIUA-L A8/3			PO3:UEU-L CM-226	EIUA-L A8/3						MIMT L-022	
18:20																									
18:30	7																								
20:00																									

	W	C	L	P	
Elementy i urządzenia automatyki	18		18	dr inż. S. Gardecki (W,L)	
Napędy przekształtnikowe	18		18	dr hab. inż. T. Pajchrowski(W,L)	
Programowanie sterowników PLC i regulatorów	E	18	18	dr hab. inż. S. Brock, prof. PP(W), dr inż. M.Nowicki, mgr inż. P. Siwek (L)	
Metrolgia i miernictwo techniczne		8	18	dr inż. Z. Krawiecki (W), dr inż. M. Bołtrukiewicz (L)	
Modelowanie i sterowanie robotów	E	18	8	18	dr inż. J.Warczyński (W), dr inż. P.Dutkiewicz (C,L),mgr inż. B.Kulecki(L)
PO 3: Układy elektroniki użytkowej		8	18	dr inż. A. Meyer (W,L)	