

WSKiZ: PLAN ZAJĘĆ, rok akademicki 2020/2021, semestr LATO, studia NIESTACJONARNE

Kierunek: **AUTMATYKA I ROBOTYKA**

Rok: **III** Semestr: **6** **6 AIR**

| Data | J | 06.03.2021 | 13.03.2021 | 20.03.2021 | 10.04.2021 | 17.04.2021 | 24.04.2021 | 08.05.2021 | 29.05.2021 | 05.06.2021 | 12.06.2021 |
|--|----------------|------------|-----------------|------------|------------------|-----------------|------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|
| | | AP | AP | AP | AP | AP | AP | AP | AP | AP | AP |
| S O B O T A | 8:00 9:30 | 1 | | | | | | | | | PS 8 (JO) S 3 |
| | 9:35 11:05 | 2 | F3 (JO) 1 | | NTO (GT) S 3 | | | | NTO(KM) 3 | | PS 7 (RŁ) S 3 |
| | 11:10 12:40 | 3 | F3 (JO) 1 | | NTO (GT) S 3 | | PS 7 (RŁ) S 1 | | SEM (KM) S 3 | NTO(KM) 3 | SEM (KM) S 3 |
| | 13:10 14:40 | 4 | | | SEM (GT) S 3 | | PS 7 (RŁ) S 1 | | SEM (KM) S 3 | | SPD (AK) S 3 |
| | 14:45 16:15 | 5 | | | SEM (GT) S 3 | | PS 8 (GT) S 1 | | | | SPD (AK) S 3 |
| | 16:20 17:50 | 6 | | | | | SEM (GT) S 1 | | | | |
| | 18:00 19:30 | 7 | | | | | NTO (GT) S 3 | | | | |
| Grupa | | AP | AP | AP | AP | AP | AP | AP | AP | AP | AP |
| N I E D Z I E L A | 8:00 9:30 | 1 | | | | | | | | | |
| | 9:35 11:05 | 2 | | | | | | | | | |
| | 11:10 12:40 | 3 | F3 (JO) 1 | | PS 7 (RŁ) S 3 | | R 4 (AK) S 3 | PS 8 (JO) S 3 | | PS 8 (JO) S 3 | SPD (AK) S 3 |
| | 13:10 14:40 | 4 | F3 (JO) 1 | | PS 8 (GT) S 3 | PRZ (AP) S 3 | | PRZ (AP) S 3 | PS 8 (JO) S 3 | | R 4 (AK) S 3 |
| | 14:45 16:15 | 5 | R 4 (AK) S 3 | | PS 8 (GT) S 3 | PRZ (AP) S 3 | | PRZ (AP) S 3 | NTO(KM) 3 | | |
| | 16:20 17:50 | 6 | R 4 (AK) S 3 | | SPD (AK) S 3 | | | | NTO(KM) 3 | | |
| | 18:00 19:30 | 7 | | | | | | | | | |
| Data | | 07.03.2021 | 14.03.2021 | 21.03.2021 | 11.04.2021 | 18.04.2021 | 25.04.2021 | 09.05.2021 | 30.05.2021 | 06.06.2021 | 13.06.2021 |

Plan: **PX2018**

Kierunek: **AUTOMATYKA I ROBOTYKA**

Rok: **III** Semestr: **6** **6 AIR**

| Kod | Przedmiot pełna nazwa | Rygor | ECTS | Godziny | | | | | | | Uwagi |
|-----|--|-------|------|---------|----|----|----|-----|----|---|-----------------------------------|
| | | | | W | EL | C | L | PZN | P | S | |
| R4 | Robotyka 4. Roboty mobilne | E | 3 | 10 | | | 10 | 4 | 11 | | Prof. dr hab. inż. A. Królikowski |
| NTO | Niezawodność techniczna obiektów | | 3 | 10 | | 10 | | | | | Dr inż. M. Kryłowicz |
| SPD | Sterowanie procesami dyskretnymi | E | 3 | 10 | | | 10 | 4 | 11 | | Prof. dr hab. inż. A. Królikowski |
| PRZ | Przedsiębiorczość | | 3 | 10 | | | | 4 | 11 | | Mgr A. Piekarzewska |
| PS7 | Wizualizacja i zdalne sterowanie procesami | | 3 | 10 | | | 10 | | | | Dr inż. R. Łabudzki |
| PS8 | .Budynek inteligentny | | 3 | 10 | | | 10 | | | | Prof. Dr hab. J. Olszewski |
| SEM | PS3. Seminarium | | 3 | | | 20 | | | | | Dr inż. M. Kryłowicz |
| PR3 | Praktyka 3 | | 2 | | | 80 | | | | | Dr inż. E. Neumann |
| F3 | Zarządzanie ryzykiem | | 2 | 10 | | | | 4 | 4 | | Prof. Dr hab. J. Olszewski |

Specjalność - Automatyka Przemysłowa (AP)

Nabór X 2017

Oznaczenie lokalizacji sal:

S 1 - Sala Senatu WSKiZ, ul. Garbary 71/19

S 2 - Sala audytoryjna, ul. Garbary 71/19

S 3 - Sala laboratoryjna, ul. Garbary 71/19

S 4 - ?

Opracował: Dział Planowania, tel. +48 502 297 517 p. Ewa Grześkowiak

Grupa 6 osób