

**WSKiZ: PLAN ZAJĘĆ**, rok akademicki **2018/2019**, semestr **zimowy**, studia **NIESTACJONARNE**

Kierunek: **AUTOMATYKA I ROBOTYKA**

Rok: **II** Semestr: **3** **3T**

Data	J	17.11.2018	24.11.2018	01.12.2018	08.12.2018	12.01.2019	26.01.2019
		K1	K1	K1	K1	K1	K1
<b>S O B O T A</b>	8:00	1	TS	MAT		PNE	PZ
	9:30		PR 20	PR 20	PR 21	JS SS	PR 20
	9:35	2	TS	MAT		PNE	PZ
	11:05		PR 20	PR 20	PR 21	JS SS	PR 20
	11:10	3	TS	MAT		PNE	
	12:40		PR 20	PR 20	PR 21	JS SS	
	13:10	4	TS	MAT		PNE	
14:40		PR 20	PR 20	PR 21	JS SS		
14:45	5						
16:15							
16:20	6						
17:50							
18:00	7						
19:30							
Grupa		K1	K1	K1	K1	K1	K1
<b>N I E D Z I E L A</b>	8:00	1	CSS	R1			R1
	9:30		JS SS	JS SS			JS SS
	9:35	2	CSS	R1			R1
	11:05		JS SS	JS SS			JS SS
	11:10	3	CSS	A2			A2
	12:40		JS SS	JS SS			JS SS
	13:10	4	CSS	A2			A2
14:40		JS SS	JS SS			JS SS	
14:45	5						
16:15							
16:20	6						
17:50							
18:00	7						
19:30							
Data		<b>18.11.2018</b>	<b>25.11.2018</b>	<b>02.12.2018</b>	<b>09.12.2018</b>	<b>13.01.2019</b>	<b>27.01.2019</b>

Plan: **PT17Zz**

Kierunek: **AUTOMATYKA I ROBOTYKA**

Rok: **II** Semestr: **3**

**3T**

Kod	Przedmiot pełna nazwa	Rygor	ECTS	Godziny							Uwagi
				W	eLe.	C	L	P	Ps	S	
PZ	Podstawy zarządzania		3	4	6			4	11		CA: dr inż. Eugeniusz NEUMANN
A2	Automatyka 2. Urządzenia automatyki	E	3	4	6		10	4	11		Dr inż. Jarosław WARCZYŃSKI
CSS	Cyfrowe Systemy Sterowania		3	4	6		10	4	11		Dr inż. Jarosław WARCZYŃSKI
PNE	Podstawy napędu elektrycznego	E	3	4	6		10	4	11		CA: dr inż. Grzegorz TWARDOSZ
R1	Robotyka 1. Podstawy robotyki	E	3	4	6	10		4	11		Dr inż. Jarosław WARCZYŃSKI
TS	Teoria sterowania	E	3	4	6	10		4	11		CA: prof. dr hab. inż. Karol RUMATOWSKI
MAT	Materiałoznawstwo		4	4	6		10	4	11		Dr Piotr ZIOBROWSKI
PKM	Podstawy konstrukcji maszyn		5	4	6	10					CA: mgr inż. Mariusz WALCZAK
JO3	Język obcy					12		4	6		

PR xx – Przelajowa 4\* \* (ul. Przelajowa 4 >> Zespół Szkół Łączności im. Mikołaja Kopernika w Poznaniu)

JS SS - ul. Jana Sychalskiego 22: Sala Senatu WSKiZ.

-----

Opracował: Dział Planowania, tel.