

Harmonogram zajęć dla II roku Robotyzacji procesów wytwórczych
Studia stacjonarne I stopnia (inż.) - semestr czwarty (letni) - rok akademicki 2025/2026

	Godz.	GWY=GĆW01	
		GLA01	GLA02
PONIEDZIAŁEK	8 - 9		
	9 -10	Wychowanie fizyczne II - ćw - hala/basen, w g. 9:30-11:00 pierwsze zajęcia organizacyjne odbędą się w hali sportowej - Centrum Sportowe PL	
	10 - 11		
	11 - 12		
	12 - 13		
	13 - 14		
	14 - 15		
	15 - 16		
	16 - 17		
	17 - 18		
	18 - 19		
	19 - 20		
	WTOREK	8 - 9	Podstawy eksploatacji robotów - lab - mgr inż. Arkadiusz Rybak; R207A
9 -10			
10 - 11		Sensory i pomiary wielkości nieelektrycznych - lab - dr inż. Piotr Jaremek; M602	Podstawy eksploatacji robotów - lab - dr hab. inż. Grzegorz Koszałka, prof. uczelni; R207A
11 - 12			
12 - 13		Podstawy automatyki - W - dr inż. Krzysztof Przystupa; R210BC	
13 - 14		Systemy operacyjne robotów - W - dr Paweł Stączek; M-VIII, 1-8t.	
14 - 15			
15 - 16			
16 - 17			
17 - 18			
18 - 19			
19 - 20			
ŚRODA		8 - 9	Język nowożytny III - ćw - CENTECH303
	9 -10		
	10 - 11	Podstawy konstrukcji maszyn - proj - mgr inż. Andrzej Wójcik; M201	
	11 - 12		
	12 - 13	Podstawy automatyki - lab - dr inż. Krzysztof Przystupa; R210B	Podstawy konstrukcji maszyn - proj - mgr inż. Andrzej Wójcik; M201
	13 - 14		
	14 - 15		
	15 - 16		
	16 - 17		
	17 - 18		
	18 - 19		
	19 - 20		
	CZWARTEK	8 - 9	Podstawy konstrukcji maszyn - W - dr hab. inż. Patryk Różyło, prof. uczelni; M-VII
9 -10			
10 - 11		Podstawy konstrukcji maszyn - ćw - dr hab. inż. Patryk Różyło, prof. uczelni; M-VII, 1t.	
11 - 12			
12 - 13		Komputerowe systemy nadzorowania procesów SCADA - proj - dr hab. inż. Piotr Wolszczak, profesor uczelni; M401, 1t.	Komputerowe systemy nadzorowania procesów SCADA - proj - dr hab. inż. Piotr Wolszczak, profesor uczelni; M401, 2t.
13 - 14			
14 - 15		Sensory i pomiary wielkości nieelektrycznych - W - dr inż. Piotr Jaremek; AIII	
15 - 16			
16 - 17			Podstawy automatyki - lab - mgr inż. Mateusz Waśkowicz; R210B
17 - 18			
18 - 19			
19 - 20			
PIĄTEK		8 - 9	Podstawy eksploatacji robotów - W - dr hab. inż. Grzegorz Koszałka, prof. uczelni; M-XIII
	9 -10		
	10 - 11	Podstawy konstrukcji robotów przemysłowych - W - dr inż. Jacek Domińczuk; M-XIII	
	11 - 12		
	12 - 13	Podstawy konstrukcji robotów przemysłowych - lab - dr inż. Jacek Domińczuk; R511	Systemy operacyjne robotów - lab - dr Paweł Stączek; M401
	13 - 14		
	14 - 15	Systemy operacyjne robotów - lab - dr Paweł Stączek; M401	Podstawy konstrukcji robotów przemysłowych - lab - dr inż. Jacek Domińczuk; R511
	15 - 16		
	16 - 17		
	17 - 18		
	18 - 19		
	19 - 20		