

Rozkład zajęć, Wydział SIMR
Semestr: 6 (letni) rok akad. 2022/2023 rok st. III
studia stacjonarne

Rozkład zajęć, Wydział SIMR
Semestr: 6 (letni) rok akad. 2022/2023 rok st. III
studia stacjonarne

	3.1 MM - Masz.Rob	3.2 MM - SS	3.1 Mechatr.POJ.	3.2 Mechatr. Masz.Rob.	3.1 IPEH PE	3.2 IPEH PE	3.3 IPEH PA	3.4 IPEH PA
8:15 - 9:00	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Lab. podst. Diag II p.s sala 1.2	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5
9:15 - 10:00	Lab. podst. Diag II p.s sala 1.2	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5	Podst. diagn. I p.s sala 2.5
10:15 - 11:00	PWD sala 2.19		Projektowanie systemów mechatr. Sala 4.3	Automatyzacja maszyn roboczych (W) sala multi	Zaawansowane sterowanie napędami elektrycznymi i hybryd (W) sala 2.12		Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.	Lab. podst. Diag II p.s sala 1.2
11:15 - 12:00	PWD sala 2.19		Projektowanie systemów mechatr. Sala 4.3	Automatyzacja maszyn roboczych (W) sala multi	Zaawansowane sterowanie napędami elektrycznymi i hybryd (W) sala 2.12		Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.	Lab. podst. Diag II p.s sala 1.2
12:15 - 13:00	Design (w) sala 3.7	Lab. PWD sala 0014		Lab. podst. Diag II p.s sala 1.2	Projektowanie systemów mechatr. Sala 4.8	Praca Przejściowa sala 2.19	Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.	Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.
13:15 - 14:00		Lab. podst. Diag II p.s sala 1.2			Projektowanie systemów mechatr. Sala 4.8	Praca Przejściowa sala 2.19	Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.	Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.
14:15 - 15:00	Maszyny budowlane (w) sala 3.7	Lab. podst. Diag II p.s sala 1.2			Projektowanie systemów mechatr. Sala 4.8	Praca Przejściowa sala 2.19	Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.	Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.
15:15 - 16:00		Lab. podst. Diag II p.s sala 1.2			Projektowanie systemów mechatr. Sala 4.8	Praca Przejściowa sala 2.19	Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.	Systemy wizyjne robotów mobilnych I p.s. (W) sala 3.11.
16:15 - 17:00								
17:15 - 18:00								
18:15 - 19:00								
19:15 - 20:00								

	3.1 MM - Masz.Rob	3.2 MM - SS	3.1 Mechatr.POJ.	3.2 Mechatr. Masz.Rob.	3.1 IPEH PE	3.2 IPEH PE	3.3 IPEH PA	3.4 IPEH PA
8:15 - 9:00								
9:15 - 10:00								
10:15 - 11:00	Lab. PWD sala 0014	Praca Przejściowa sala 0.3	Pokładowa diagnostyka pojazdów (W) Sala 3.8		Lab. Diagn. akl. mech II p.s. sala 1.2/3.1	Proj. Napędów elektrycznych i hybrydowych (W) sala 2.12		
11:15 - 12:00								
12:15 - 13:00	Jakosci w budowie maszyn (przedmiot do wyboru) sala audytorium multimedialne			Lab. Diagn. akl. mech II p.s. sala 1.2/3.1	Dziwigi osobowe (s) sala 3.8	Inżynieria pojazdów elektrycznych i hybrydowych (W) sala 2.12	Proj. Napędów elektrycznych i hybrydowych sala 4.8	
13:15 - 14:00								
14:15 - 15:00	Układy hydrauliczne i pneumatyczne sala 2.12				Przekładnie CVT sterowane elektrycznie (W) sala 2.19	Przekładnie CVT sterowane elektrycznie (W) sala 2.19		
15:15 - 16:00								
16:15 - 17:00								
17:15 - 18:00								
18:15 - 19:00								
19:15 - 20:00								

	3.1 MM - Masz.Rob	3.2 MM - SS	3.1 Mechatr.POJ.	3.2 Mechatr. Masz.Rob.	3.1 IPEH PE	3.2 IPEH PE	3.3 IPEH PA	3.4 IPEH PA
8:15 - 9:00	Lab. Design I p.s. sala 0.2							
9:15 - 10:00		Praca Przejściowa sala 0.3 do 10:00 od 10.15 sala 2.9						
10:15 - 11:00	Lab. Maszyn bud. I p.s. sala 0.2	Lab. Konstr. masz. II p.s. sala 0.2						
11:15 - 12:00			Mechatronika pojazdów (W) Sala 2.4b	Maszyna bud. sala 3.7	Proj. Napędów elektrycznych i hybrydowych sala 4.8	Praca Przejściowa sala 2.9	Projektowanie systemów mechatr. Sala 4.3	Lab. podst. Diag II p.s. sala 1.2
12:15 - 13:00								
13:15 - 14:00			Lab. Mechatroniki pojazdów I p.s. sala 1.2	Lab. Układów nap. proj. II p.s. sala 0.3	Lab. Maszyn bud. I (p.s.) sala 0.2	Lab. Dziwigi osobow. II p.s. sala 0.2		
14:15 - 15:00								
15:15 - 16:00								
16:15 - 17:00								
17:15 - 18:00								
18:15 - 19:00								
19:15 - 20:00								

	3.1 MM - Masz.Rob	3.2 MM - SS	3.1 Mechatr.POJ.	3.2 Mechatr. Masz.Rob.	3.1 IPEH PE	3.2 IPEH PE	3.3 IPEH PA	3.4 IPEH PA
8:15 - 9:00	Podstawy eksploatacji i niezawodności (przedmiot do wyboru) - sala 2.12							
9:15 - 10:00	Podstawy eksploatacji i niezawodności (przedmiot do wyboru) - sala 2.12							
10:15 - 11:00		Obł. wyzn. MES w kon. poj. (I p.s.) sala 4.9	Lab. Układów nap. proj. II p.s. sala 3.3	Lab. przetwarz. i analiza obr. Sala 4.8				
11:15 - 12:00								
12:15 - 13:00								
13:15 - 14:00								
14:15 - 15:00								
15:15 - 16:00								
16:15 - 17:00								
17:15 - 18:00								
18:15 - 19:00								
19:15 - 20:00								

	3.1 MM - Masz.Rob	3.2 MM - SS	3.1 Mechatr.POJ.	3.2 Mechatr. Masz.Rob.	3.1 IPEH PE	3.2 IPEH PE	3.3 IPEH PA	3.4 IPEH PA
8:15 - 9:00								
9:15 - 10:00								
10:15 - 11:00	Projektowanie napędów mechanicznych sala 1.10	Projektowanie silników spalinyowych Sala 3.1 (W)	Praca Przejściowa sala 3.11 do 12:00 sala		Wprow. do robotyki I p.s. (do wyboru) sala 2.12.	Wprow. do robotyki I p.s. (do wyboru) sala 2.12.	Podstawy MES - II p.s. (lab) Sala 4.3	Wprow. do robotyki I p.s. (do wyboru) sala 2.12.
11:15 - 12:00								
12:15 - 13:00	Konstrukcyjne prace wykład sala 3.7	Projektowanie silników spalinyowych Sala 3.1 lab						
13:15 - 14:00								
14:15 - 15:00		Projektowanie napędów mechanicznych sala 1.10 / 4.3						
15:15 - 16:00								
16:15 - 17:00								
17:15 - 18:00								
18:15 - 19:00								
19:15 - 20:00								

PONIEDZIAŁEK

CZWARTEK

WTOREK

PIĄTEK

ŚRODA

Uwagi:
I p.s - I połowa semestru
II p.s - II połowa semestru
Kierunek Mechatronika:
Przedmioty do wyboru: Diagnostyka układów mechatronicznych lub Modelowanie diagnostyczne systemów mechatronicznych
Kierunek Mechanika i Budowa Maszyn:
Przedmioty do wyboru: Podstawy eksploatacji i niezawodności lub Jakość w budowie maszyn
Kierunek Inżynieria Pojazdów Elektrycznych i Hybrydowych:
Przedmioty do wyboru: Inteligentne systemy elektroenerget. (Smart Grid) lub Wprowadzenie do robotyki