

PLAN ZAJĘĆ, studia niestacjonarne WYDZIAŁ NAUK TECHNICZNYCH, UWM w Olsztynie Kierunek: MECHATRONIKA, studia niestacjonarne, I stopień, ROK 3. sem. 5 Opiekun roku: dr inż. Krzysztof Ligier				Semestr zimowy 2024/2025																																																																																			
				wersja 1																																																																																			
LEGENDA: zj. - numer zjazdu, na którym będą zajęcia; wyk. - wykład; s. - sala, brak podanej ulicy -> ul. M. Oczapowskiego 11. Jeżeli nie podano godzin, początek i koniec zajęć należy odczytywać jak w przykładzie po prawej. W każdym dniu należy sprawdzić ciąg dalszy.				TERMINY ZJAZDÓW: 1. 11-13.X; 2. 18-20.X; 3. 08-10.XI; 4. 15-17.XI; 5. 29.XI-01.XII; 6. 13-15.XII, 7. 20-22.XII; 8. 10-12.I; 9. 17-19.I; 10. 31.I-02.II.												PIĄTEK Podział na grupy Podział na grupy																																																																							
<table border="1"> <tr> <td>8</td><td>15</td><td>30</td><td>45</td><td>9</td><td>15</td><td>30</td></tr> <tr> <td colspan="4">Początek 8:00</td><td colspan="3">Koniec 9:30</td></tr> </table>				8	15	30	45	9	15	30	Początek 8:00				Koniec 9:30			Sesja egzaminacyjna: 03-16.II.2025 r.;												Blok dyplomujący Mechatronika przemysłowa Piątek - ciąg dalszy																																																									
8	15	30	45	9	15	30																																																																																	
Początek 8:00				Koniec 9:30																																																																																			
				7 15 30 45 8 15 30 45 9 15 30 45 10 15 30 45 11 15 30 45 12 15 30 45 13 15 30 45 14 15 30 45 15 15 30 45 16 15 30 45 17 15 30 45 18 15 30 45 19 15 30 45 20 15 30 45 21																																																																																			
SOBOTA	Podział na grupy				Sterowanie manipulatorów i robotów lab.; s. A109 dr Nitkiewicz zj. 1,3,5,10												Sterowniki PLC lab.; s. 20 ul. Słoneczna 46a dr Śmieja, mgr Banach zj. 1,3,5,10												Robotyka lab.; s. A109 dr Nitkiewicz zj. 1,3,5,10												Algotymy i metody numeryczne wyk.; s. A212 dr Syroka zj. 1,3,6,8												Technika mikroprocesorowa wyk.; s. 19, ul. Słoneczna 46a dr Śmieja zj. 1,3																																		
	Podział na grupy				Technika mikroprocesorowa wyk.; s. 19, ul. Słoneczna 46a dr Śmieja zj. 2,4,6,7,8,9												Algorytmy i metody numeryczne komp.; s. A204 mgr Chwietczuk zj. 2,4,6,7,8,9												Programowanie obiektowe i strukturalne komp., s. A204 mgr Chwietczuk zj. 2,4,6,7,8,9												Technika mikroprocesorowa lab.; s. 20 ul. Słoneczna 46a dr Śmieja, mgr Banach zj. 2,4,6,7,8,9												Programowanie obiektowe i strukturalne komp., s. A204 mgr Chwietczuk zj. 2,4,6,7,8,9												Sterowniki PLC wyk.; s. 19, ul. Słoneczna 46a dr Śmieja zj. 2,4,5,7,9,10												Programowanie obiektowe i strukturalne wyk.; s. A217 dr Lipiński zj. 2,4,5,7,9,10										
NIEDZIELA	Podział na grupy				Robotyka wykłady.; s. B12 dr Drogoz zj. 1,3,7,8												Elektrohydraulika i elektropneumatyka wykłady.; s. B12 dr Drogoz zj. 1,3,7,8												Sterowanie manipulatorów i robotów wyk.; s. B12 dr Drogoz zj. 1,3,7,8												Projekt przejściowy I proj.; s. A109 dr Racewicz zj. 1,3,7,8												Projekt przejściowy I proj.; s. A109 dr Racewicz zj. 1,3,7,8																																		
	Podział na grupy				Język obcy II ćw., s. SJO ul. Obrońców Tobruku zjazdy: 2,4,5,6,9,10												Modelowanie i symulacja w dynamice maszyn wyk.; gr. 1 i 2; s. E131 dr Miazio zj. 2,4,5,9												Modelowanie i symulacja w dynamice maszyn lab.; gr. 1 i 2; s. E131 dr Miazio zj. 2,4,5,9												Elektrohydraulika i elektropneumatyka lab.; gr. 1 i 2; s. B12 dr K. Duda zj. 5,6,9,10												Plan przygotowali: dr Karolina Szturo dr Marek Raczkowski Podpis przedstawiciela samorządu studentckiego Plan zatwierdził:																																		
				7 15 30 45 8 15 30 45 9 15 30 45 10 15 30 45 11 15 30 45 12 15 30 45 13 15 30 45 14 15 30 45 15 15 30 45 16 15 30 45 17 15 30 45 18 15 30 45 19 15 30 45 20 15 30 45 21																																																																																			