

## STUDIA NIESTACJONARNE II STOPNIA

## AUTOMATYKA I ROBOTYKA

## KIELCE SEMESTR II

		Zjazd I	Zjazd II	Zjazd III	Zjazd IV	
DATA		21 – 23 luty 2020	28 luty – 1 marzec	6 – 8 marzec 2020 r.	20 – 22 marzec 2020 r.	
GRUPA						
P I A T E K	1	16.00 – 16.45				
	2	16.55 – 17.40				
	3	17.50 – 18.35	Język Obcy s. 5.27 B – lab. (2/18)	Teoria i metody optymalizacji s. 114 CL – wykład (6/18)	Technika Eksperymentu s. 2.21 B – wykład (2/9)	Technika Eksperymentu s. 2.21 B – wykład (4/9)
	4	18.45 – 19.30		Teoria i metody optymalizacji s. 114 CL – wykład (8/18)	Język Obcy s. 5.27 B – lab. (4/18)	Język Obcy s. 5.27 B – lab. (6/18)
	5	19.40 – 20.25				
	6	20.35 – 21.20				
S O B O T A	1	8.00 – 8.45	Teoria i metody optymalizacji s. 114 CL – wykład (2/18)	Teoria i metody optymalizacji s. 206 CL – lab. (2/9)	Teoria i metody optymalizacji s. 114 CL – wykład (10/18)	Zintegrowane systemy robotyczne s. 208 CL – lab. (18/18)
	2	8.55 – 9.40				
	3	9.50 – 10.35	Teoria i metody optymalizacji s. 114 CL – wykład (4/18)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 106 CL – ćwiczenia (2/9)	Teoria i metody optymalizacji s. 114 CL – wykład (12/18)	Teoria i metody optymalizacji s. 102 HCL – wykład (14/18)
	4	10.45 – 11.30				
	5	11.40 – 12.25	Zintegrowane systemy robotyczne s. 114 CL – wykład (2/9)	Zintegrowane systemy robotyczne s. 114 CL – wykład (6/9)	Zintegrowane systemy robotyczne s. 208 CL – lab. (10/18)	Teoria i metody optymalizacji s. 102 HCL – wykład (16/18)
	6	12.35 – 13.20	Projektowanie efektorów robotów s. 114 CL – wykład (2/9)	Projektowanie efektorów robotów s. 114 CL – wykład (6/9)	Zintegrowane systemy robotyczne s. 208 CL – lab. (12/18)	
	7	13.30 – 14.15				
	8	14.25 – 15.10				Teoria i metody optymalizacji s. 206 CL – lab. (6/9)
	9	15.20 – 16.05				
	10	16.15 – 17.00	Zintegrowane systemy robotyczne s. 208 CL – lab. (2/18)	Zintegrowane systemy robotyczne s. 208 CL – lab. (6/18)	Teoria i metody optymalizacji s. 206 CL – lab. (4/9)	Teoria i metody optymalizacji s. 206 CL – lab. (8/9)
	11	17.10 – 17.55				
	12	18.05 – 18.50	Zintegrowane systemy robotyczne s. 208 CL – lab. (4/18)	Zintegrowane systemy robotyczne s. 208 CL – lab. (8/18)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 106 CL – ćwiczenia (4/9)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 106 CL – ćwiczenia (6/9)
	13	19.00 – 19.45				
	14	19.55 – 20.40				
N I E D Z I E L A	1	8.00 – 8.45	Zintegrowane systemy robotyczne s. 114 CL – wykład (4/9)	Zintegrowane systemy robotyczne s. 114 CL – wykład (8/9)	Zintegrowane systemy robotyczne s. 208 CL – lab. (14/18)	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów s. 114 CL – wykład (2/18)
	2	8.55 – 9.40				
	3	9.50 – 10.35	Projektowanie efektorów robotów s. 114 CL – wykład (4/9)	Projektowanie efektorów robotów s. 114 CL – wykład (8/9)	Zintegrowane systemy robotyczne s. 208 CL – lab. (16/18)	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów s. 114 CL – wykład (4/18)
	4	10.45 – 11.30				
	5	11.40 – 12.25	Technologia i Projektowanie ZSO s. 114 CL – wykład (2/9)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 114 CL – wykład (4/9)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 114 CL – wykład (6/9)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 114 CL – wykład (8/9)
	6	12.35 – 13.20				
	7	13.30 – 14.15	Technologia i Projektowanie ZSO s. 106 CL – projekt (2/9)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 106 CL – projekt (4/9)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 106 CL – projekt (6/9)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 106 CL – projekt (8/9)
	8	14.25 – 15.10				
	9	15.20 – 16.05	Praca przejściowa Projekt (2/18) s. 114 CL	Praca przejściowa Projekt (4/18) s. 114 CL	Proj. ER s. 114 CL – wykład (9/9)	Technologia i Projektowanie ZSO s. 106 CL – ćwiczenia (8/9)
	10	16.15 – 17.00			Zintegrowane SR s. 114 CL – wykład (9/9)	
	11	17.10 – 17.55			Praca przejściowa Projekt (6/18) s. 114 CL	Praca przejściowa Projekt (8/18) s. 114 CL
	12	18.05 – 18.50				
		24	26	28	28	

## STUDIA NIESTACJONARNE II STOPNIA

## AUTOMATYKA I ROBOTYKA

## KIELCE SEMESTR II

		<b>Zjazd V</b>		<b>Zjazd VI</b>		<b>Zjazd VII</b>		<b>Zjazd VIII</b>	
DATA		3 – 4 kwiecień 2020 r.		17 – 19 kwiecień 2020 r.		24 – 26 kwiecień 2020 r.		8 – 10 maj 2020 r.	
GRUPA									
P I A T E K	1	16.00 – 16.45	Teoria i metody optymalizacji	Technika Eksperymentu	Technika Eksperymentu	Technika Eksperymentu	Technika Eksperymentu	Technika Eksperymentu	Technika Eksperymentu
	2	16.55 – 17.40	s. 102 HCL – wykład (18/18)	s. 2.21 B – ćwiczenia (4/9)	s. 2.21 B – wykład (6/9)	s. 2.21 B – wykład (6/9)	s. 2.21 B – ćwiczenia (6/9)	s. 2.21 B – ćwiczenia (6/9)	s. 2.21 B – ćwiczenia (6/9)
	3	17.50 – 18.35	TiP ZSO s. 106 CL – ćwiczenia (9/9)	Język Obcy	Język Obcy	Język Obcy	Język Obcy	Język Obcy	Język Obcy
	4	18.45 – 19.30	Teoria i MO s. 206 CL – lab. (9/9)	s. 5.27 B – lab. (8/18)	s. 5.27 B – lab. (10/18)	s. 5.27 B – lab. (10/18)	s. 5.27 B – lab. (12/18)	s. 5.27 B – lab. (12/18)	s. 5.27 B – lab. (12/18)
	5	19.40 – 20.25	Praca przejściowa						
	6	20.35 – 21.20	Projekt (10/18) s. 114 CL						
S O B O T A	1	8.00 – 8.45	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe
	2	8.55 – 9.40	s. 114 CL – wykład (2/18)	s. 114 CL – wykład (6/18)	s. 114 CL – wykład (10/18)	s. 114 CL – wykład (14/18)	s. 102 HCL – wykład (14/18)	s. 102 HCL – wykład (14/18)	s. 102 HCL – wykład (14/18)
	3	9.50 – 10.35	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe
	4	10.45 – 11.30	s. 114 CL – wykład (4/18)	s. 114 CL – wykład (8/18)	s. 114 CL – wykład (12/18)	s. 114 CL – wykład (16/18)	s. 102 HCL – wykład (16/18)	s. 102 HCL – wykład (16/18)	s. 102 HCL – wykład (16/18)
	5	11.40 – 12.25	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów						
	6	12.35 – 13.20	s. 114 CL – wykład (6/18)	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe
	7	13.30 – 14.15	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	s. 205 CL – lab. (2/18)	s. 205 CL – lab. (10/18)	s. 205 CL – lab. (10/18)	s. 205 CL – lab. (14/18)	s. 205 CL – lab. (14/18)	s. 205 CL – lab. (14/18)
	8	14.25 – 15.10	s. 114 CL – wykład (8/18)	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe	Komputerowe systemy pomiarowe
	9	15.20 – 16.05	TiP ZSO s. 114 CL – wykład (9/9)	s. 205 CL – lab. (4/18)	s. 205 CL – lab. (12/18)	s. 205 CL – lab. (12/18)	s. 205 CL – lab. (16/18)	s. 205 CL – lab. (16/18)	s. 205 CL – lab. (16/18)
	10	16.15 – 17.00	TiP ZSO s. 106 CL – ćwiczenia (9/9)	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów
	11	17.10 – 17.55	Technika Eksperymentu	s. 106 CL – lab. (2/18)	s. 106 CL – lab. (10/18)	s. 106 CL – lab. (10/18)	s. 106 CL – lab. (14/18)	s. 106 CL – lab. (14/18)	s. 106 CL – lab. (14/18)
	12	18.05 – 18.50	s. 2.21 B – ćwiczenia (2/9)	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów
	13	19.00 – 19.45		s. 106 CL – lab. (4/18)	s. 106 CL – lab. (12/18)	s. 106 CL – lab. (12/18)	s. 106 CL – lab. (16/18)	s. 106 CL – lab. (16/18)	s. 106 CL – lab. (16/18)
	14	19.55 – 20.40							
N I E D Z I E L A	1	8.00 – 8.45		Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów
	2	8.55 – 9.40		s. 114 CL – wykład (10/18)	s. 114 CL – wykład (14/18)	s. 114 CL – wykład (14/18)	s. 114 CL – wykład (18/18)	s. 114 CL – wykład (18/18)	s. 114 CL – wykład (18/18)
	3	9.50 – 10.35		Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Modelowanie i symulacja II	Modelowanie i symulacja II	
	4	10.45 – 11.30		s. 114 CL – wykład (12/18)	s. 114 CL – wykład (16/18)	s. 114 CL – wykład (16/18)	s. 1.08 B – wykład (2/18)	s. 1.08 B – wykład (2/18)	
	5	11.40 – 12.25		Komputerowe systemy pomiarowe	Teoria sterowania	Teoria sterowania	Modelowanie i symulacja II	Modelowanie i symulacja II	
	6	12.35 – 13.20		s. 205 CL – lab. (6/18)	s. 1.08 B – wykład (2/18)	s. 1.08 B – wykład (2/18)	s. 1.08 B – wykład (4/18)	s. 1.08 B – wykład (4/18)	
	7	13.30 – 14.15		Komputerowe systemy pomiarowe	Teoria sterowania	Teoria sterowania	Teoria sterowania	Teoria sterowania	
	8	14.25 – 15.10		s. 205 CL – lab. (8/18)	s. 1.08 B – wykład (4/18)	s. 1.08 B – wykład (4/18)	s. 3.14 – lab. (2/18)	s. 3.14 – lab. (2/18)	
	9	15.20 – 16.05		Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Praca przejściowa	Praca przejściowa	Teoria sterowania	Teoria sterowania	
	10	16.15 – 17.00		s. 106 CL – lab. (6/18)	Projekt (12/18) s. 114 CL	Projekt (12/18) s. 114 CL	s. 3.14 – lab. (4/18)	s. 3.14 – lab. (4/18)	
	11	17.10 – 17.55		Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów					
	12	18.05 – 18.50		s. 106 CL – lab. (8/18)					
			18	28	26	26	26	26	

## STUDIA NIESTACJONARNE II STOPNIA

## AUTOMATYKA I ROBOTYKA

## KIELCE SEMESTR II

		Zjazd IX	Zjazd X	Zjazd XI	Zjazd XII
DATA		15 – 17 maj 2020 r.	29 – 30 maj 2020 r.	5 – 7 czerwiec 2020 r.	19 – 21 czerwiec 2020 r.
GRUPA					
P I A T E K	1	16.00 – 16.45	Technika Eksperymentu	Technika Eksperymentu	Technika Eksp. s. 2.21 B – w. (9/9)
	2	16.55 – 17.40	s. 2.21 B – wykład (8/9)	s. 2.21 B – ćwiczenia (8/9)	Technika Eksp. s. 2.21 B – ćw. (9/9)
	3	17.50 – 18.35	Język Obcy	Teoria sterowania	Teoria sterowania
	4	18.45 – 19.30	s. 5.27 B – lab. (14/18)	s. 1.08 B – wykład (12/18)	s. 1.07 B – wykład (18/18)
	5	19.40 – 20.25			Język Obcy
	6	20.35 – 21.20			s. 5.27 B – lab. (18/18)
S O B O T A	1	8.00 – 8.45	Komputerowe systemy pomiarowe	Modelowanie i symulacja II	Teoria sterowania
	2	8.55 – 9.40	s. 114 CL – wykład (18/18)	s. 1.08 B – wykład (10/18)	s. 1.08 B – wykład (14/18)
	3	9.50 – 10.35	Komputerowe systemy pomiarowe	Modelowanie i symulacja II	Teoria sterowania
	4	10.45 – 11.30	s. 205 CL – lab. (18/18)	s. 1.08 B – wykład (12/18)	s. 1.08 B – wykład (16/18)
	5	11.40 – 12.25	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	Teoria sterowania	
	6	12.35 – 13.20	s. 106 CL – lab. (18/18)	s. 3.14 – ćw. (2/9)	Teoria sterowania
	7	13.30 – 14.15		Teoria sterowania	s. 3.14 – lab. (10/18)
	8	14.25 – 15.10	Teoria sterowania	s. 3.14 – ćw. (4/9)	Teoria sterowania
	9	15.20 – 16.05	s. 1.08 B – wykład (6/18)		s. 3.14 – lab. (12/18)
	10	16.15 – 17.00	Teoria sterowania	Modelowanie i symulacja II	Teoria sterowania
	11	17.10 – 17.55	s. 1.08 B – wykład (8/18)	s. 208 CL – lab. (2/9)	s. 3.14 – pr.. (4/9)
	12	18.05 – 18.50	Praca przejściowa	Modelowanie i symulacja II	Praca przejściowa
	13	19.00 – 19.45	Projekt (14/18) s. 114 CL	s. 208 CL – lab. (4/9)	Projekt (16/18) s. 114 CL
	14	19.55 – 20.40			
N I E D Z I E L A	1	8.00 – 8.45	Modelowanie i symulacja II	Modelowanie i symulacja II	Modelowanie i symulacja II
	2	8.55 – 9.40	s. 1.08 B – wykład (6/18)	s. 1.08 B – wykład (14/18)	s. 1.08 B – wykład (18/18)
	3	9.50 – 10.35	Modelowanie i symulacja II	Modelowanie i symulacja II	Teoria sterowania
	4	10.45 – 11.30	s. 1.08 B – wykład (8/18)	s. 1.08 B – wykład (16/18)	s. 3.14 – lab. (18/18)
	5	11.40 – 12.25	Teoria sterowania	Teoria sterowania	Teoria sterowania s. 3.14 – pr.. (9/9)
	6	12.35 – 13.20	s. 3.14 – lab. (6/18)	s. 3.14 – ćw. (6/9)	Teoria sterowania s. 3.14 – ćw. (9/9)
	7	13.30 – 14.15	Teoria sterowania	Teoria sterowania	Model. i symulacja II s. 208 CL – I. (9/9)
	8	14.25 – 15.10	s. 3.14 – lab. (8/18)	s. 3.14 – ćw. (8/9)	Praca przejściowa
	9	15.20 – 16.05	Teoria sterowania	Modelowanie i symulacja II	Projekt (18/18) s. 114 CL
	10	16.15 – 17.00	s. 3.14 – pr.. (2/9)	s. 208 CL – lab. (6/9)	
	11	17.10 – 17.55		Modelowanie i symulacja II	
	12	18.05 – 18.50		s. 208 CL – lab. (8/9)	
		26	16	28	23

STUDIA NIESTACJONARNE II STOPNIA		Automatyka i Robotyka		KIELCE SEMESTR II	
Lp.	Przedmiot	Zajęcia	Prowadzący	Sala	I. godzin
1.	Teoria sterowania	wykład	prof. dr hab. inż. Zbigniew KORUBA		18
	Teoria sterowania	ćwiczenia	mgr inż. Marta GRZYB	3.14 B	9
	Teoria sterowania	laboratorium	mgr inż. Marta GRZYB	3.14 B	18
	Teoria sterowania	projekt	mgr inż. Marta GRZYB	3.14 B	9
2.	Modelowanie i symulacja II	wykład	dr hab. inż. Leszek RADZISZEWSKI, prof. PŚk		18
	Modelowanie i symulacja II	laboratorium	mgr inż. Dawid PIETRALA	208 CL	9
3.	Teoria i metody optymalizacji	wykład	dr hab. inż. Dariusz JANECKI prof. PŚk	114 CL	18
	Teoria i metody optymalizacji	laboratorium	mgr inż. Krzysztof BORKOWSKI	206 CL	9
4.	Zintegrowane systemy robotyczne	wykład	dr inż. Paweł Łaski		9
	Zintegrowane systemy robotyczne	laboratorium	mgr inż. Anna Annusewicz	208 CL	18
5.	Język Obcy	laboratorium	mgr Małgorzata LACZEK	5.27 B	18
6.	Technika Eksperymentu	wykład	dr hab. inż. Włodzimierz MAKIEŁA prof. PŚk		9
	Technika Eksperymentu	ćwiczenia	dr inż. Damian GOGOLEWSKI		9
7.	Projektowanie efektorów robotów	wykład	dr inż. Paweł Łaski		9
8.	Praca przejściowa	projekt			18
				Razem:	198
Specjalność: Automatyka Przemysłowa					
9.	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	wykład	mgr inż. Krzysztof BORKOWSKI	102 HCL	18
	Techniki wizyjne i przetwarzanie obrazów	laboratorium	mgr inż. Krzysztof BORKOWSKI	106 CL	18
10.	Komputerowe systemy pomiarowe	wykład	dr hab. inż. Leszek Cedro, prof. PŚk	102 HCL	18
	Komputerowe systemy pomiarowe	laboratorium	mgr inż. Hubert WIŚNIEWSKI	205 HCL	18
11.	Technologia i projektowanie zautomatyzowanych systemów obróbkowych	wykład	dr inż. Stanisław DZIECHCIARZ	102 HCL	9
	Technologia i projektowanie zautomatyzowanych systemów obróbkowych	ćwiczenia	mgr inż. Krzysztof BORKOWSKI	106 CL	9
	Technologia i projektowanie zautomatyzowanych systemów obróbkowych	projekt	dr inż. Stanisław DZIECHCIARZ	106 CL	9
				Przedmioty Specjalistyczne AP:	99
				Suma	297

\* Zjazdy zaznaczone kolorem czerwonym dotyczą tylko II stopnia