

Sobota	8 ^h -9 ^h	9 ^h -9 ^h	10 ^h -10 ^h	10 ^h -11 ^h	11 ^h -12 ^h	12 ^h -13 ^h	13 ^h -14 ^h	14 ^h -15 ^h	15 ^h -16 ^h	16 ^h -16 ^h	17 ^h -17 ^h	17 ^h -18 ^h	18 ^h -19 ^h	19 ^h -20 ^h	
5.X	Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, W														
12.X															
19.X	Metrologia elektryczna, L5 dr inż. M. Sieja, s. 208C			Metrologia elektryczna, L1 dr inż. M. Sieja, s. 208C				Metrologia elektryczna, L2 dr inż. M. Sieja, s. 208C							
26.X	Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L1 dr inż. M. Sieja, s. 11			Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L3 dr inż. M. Sieja, s. 11				Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L2 dr inż. M. Sieja, s. 11							
9.XI															
16.XI	Sensory w ukł. automatyki i robotyki, L3						Metrologia elektryczna, Lk4 dr inż. M. Sieja, s. 209		Metrologia elektryczna, Lk3 dr inż. M. Sieja, s. 209						
23.XI															
30.XI	Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L1 dr inż. M. Sieja, s. 11			Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L3 dr inż. M. Sieja, s. 11				Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L2 dr inż. M. Sieja, s. 11							
7.XII	Pomiary wielkości nieelektrycznych, L2 dr inż. M. Sieja, s. 209				Pomiary wielkości nieelektrycznych, L3 prof. K. Tomczyk / dr inż. M. Sieja, s. 208B										
14.XII	Pomiary wielkości nieelektrycznych, L2 dr inż. M. Sieja, s. 209			Pomiary wielkości nieelektrycznych, L3 prof. K. Tomczyk / dr inż. M. Sieja, s. 208B											
21.XII	Metrologia elektryczna, L1 dr inż. M. Sieja, s. 208C			Metrologia elektryczna, L2 dr inż. M. Sieja, s. 208C				Metrologia elektryczna, L5 dr inż. M. Sieja, s. 208C							
4.I															
11.I	Pomiary wielkości nieelektrycznych, L2 dr inż. M. Sieja, s. 209			Pomiary wielkości nieelektrycznych, L3 prof. K. Tomczyk / dr inż. M. Sieja, s. 208B											
18.I	Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L1 dr inż. M. Sieja, s. 11			Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L3 dr inż. M. Sieja, s. 11				Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L2 dr inż. M. Sieja, s. 11							
25.I															

Niedziela	8 ^h -9 ^h	9 ^h -9 ^h	10 ^h -10 ^h	10 ^h -11 ^h	11 ^h -12 ^h	12 ^h -13 ^h	13 ^h -14 ^h	14 ^h -15 ^h	15 ^h -16 ^h	16 ^h -16 ^h	17 ^h -17 ^h	17 ^h -18 ^h	18 ^h -19 ^h	19 ^h -20 ^h	
6.X															
13.X															
20.X															
27.X											Sensory w ukł. automatyki i robotyki, L3				
	Metrologia elektryczna, Lk4 dr inż. M. Sieja, s. 209			Metrologia elektryczna, Lk3 dr inż. M. Sieja, s. 209											
10.XI	Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L1 dr inż. M. Sieja, s. 11			Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L3 dr inż. M. Sieja, s. 11				Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L2 dr inż. M. Sieja, s. 11							
17.XI											Sensory w ukł. automatyki i robotyki, L3				
	Metrologia elektryczna, Lk4 dr inż. M. Sieja, s. 208B			Metrologia elektryczna, Lk3 dr inż. M. Sieja, s. 208B											
24.XI	Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L1 dr inż. M. Sieja, s. 11			Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L2 dr inż. M. Sieja, s. 11				Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L3 dr inż. M. Sieja, s. 11							
1.XII															
8.XII	Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L2 dr inż. M. Sieja, s. 11			Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L1 dr inż. M. Sieja, s. 11				Sterowanie i prog. robotów stacjonarnych, L3 dr inż. M. Sieja, s. 11							
15.XII	Metrologia elektryczna, L5 dr inż. M. Sieja, s. 208C			Metrologia elektryczna, L1 dr inż. M. Sieja, s. 208C				Metrologia elektryczna, L2 dr inż. M. Sieja, s. 208C							
22.XII															
5.I															
12.I															
19.I															
26.I															