

ORAR

MASTER MECANICA DE PRECIZIE AN I Semestrul II 2019-2020

| | LUNI | MARTI | MIERCURI | JOI | VINERI |
|-------------|---|---|--|--|-----------------------|
| SALA oRA | | | | | |
| 14-16 | Cercetare stiintifica | Cercetare stiintifica | Cercetare stiintifica | Cercetare stiintifica | Cercetare stiintifica |
| 16-17 | Roboti de masurare si control CURS S.I. Cartal A CH 012 | Tehnici exp de analiza dinamica a sistem electrom si mecanice CURS Prof. D.Comeaga CH 303 | Arhitectura sistemelor de automatizare si control CURS S.I.C.Alionte CH 406 | Arhitectura sist de automat si control Laborator S.I.C.Alionte CH 406 | Cercetare stiintifica |
| 17-18 | Roboti de masurare si control CURS S.I. Cartal A CH 012 | Tehnici exp de analiza dinamica a sistem electrom si mecanice CURS Prof. D.Comeaga CH 303 | Arhitectura sistemelor de automatizare si control CURS S.I.C.Alionte CH 406 | Arhitectura sist de automat si control Laborator S.I.C.Alionte CH 406 | Cercetare stiintifica |
| 18-19 | Roboti de mas si control Laborator S.I. Cartal A CH 012 | Tehnici exp de analiza dinamica a sistem electrom si mecanice Laborator Prof. D.Comeaga CH 304 | Structuri de calcul pentru aplicatii industriale CURS S.L.C.Alionte CH 406 | | |
| 19-20 | Roboti de masurare si control PROIECT S.I. Cartal A CH 012 | Tehnici exp de analiza dinamica a sistem electrom si mecanice Laborator Prof. D.Comeaga CH 304 | Structuri de calcul pentru aplicatii industriale CURS S.L.C.Alionte CH 406 | | |
| 20-21 | Roboti de masurare si control PROIECT S.I. Cartal A CH 012 | | Structuri de calcul pentru Aplicatii industriale Laborator S.L.C.Alionte CH 406 | | |