

Утверждаю _____ И.В. Меркурьев

Утверждаю _____ И.В. Меркурьев

[illegible]

	6-7													ИЭоз-11-23 механика 18 пар		
пятница	1	² С-12а,б-22 Сэ-12-22 ВМ лк Б-407	С-04-24 М-809													
	2	Сэ-12-22 ВМ лб Б-406	Э-04-24 ТМ пр Д-420				ЭР-15,16-22 лк прикл мех А-320				С-12а,12б-22 ТАУ лк Д-301					
	3	² С-12м-24 УДМ пр Б-418	² Ист. Росс. ИГ-02-24					¹ С-12а,б-23 ОКМ лк Б-406 ² С-12б-23 ОКМ лб Б-406							ИГ-03-24 Б-402	ЭЛ-14-24 ТМ Д-420 Ниналалов
4	¹ С-12а-24 ТМ пр Б-400					Э-2,3,4,6, 7,9-24 Ээ-01-24 лк Г-200		¹ С-12а-23 ОКМ лб Б-406	ЭЛ-05-24 ТМ Д-409 Замашкин					С-10-24 ТМ пр Б-409	Сэ-12-22 ППП пр С-105 Ниналалов	
	² С-12а-21 ВМ лб Б-406															
суббота								Прикл мех-ка Ээ-16,17-23 18 пар								
		Адамов	Астахов Салимов	Гавриленко	Грибова Грибов	Капустина	Кирсанов Дони	Кобрин	Комерзан	Маслов Замашкин	Меркурьев	Орлов И.В. Орлов К.И.	Панкратьева	Сайпулаев Г Сайпулаев М	Свириденко	Гнездилов Ниналалов
		7 п	6 п 3п	6 п	4,5п 3 п	3,5 п	2 п 2 п	1п	6,5 п	7 п 2 п	2,5п	3 п 2 п	3 п	6,5 п 5 п	5,5 п	2,5 п 3 п

2 сем

ТМ – теоретическая механика

ИКГ (С-12э-24) – Инженерная и компьютерная графика (Салимов М.С.)

КГ (Сэ-12-24) – факультатив (Салимов М.С.)

4 сем бакалавры

ОКМ – Основы компьютерного моделирования и проектирования робототехнических устройств и систем (Комерзан Е.В.)

ОКМ (Сэ-12-23)– Основы компьютерного моделирования и проектирования робототехнических устройств и систем (Салимов М.С.)

6 сем бакалавры

ТАУ – Теория автоматического управления (Меркурьев И.В., Гавриленко А.Н. Сайпулаев Г.Р.)

ВМ – Вычислительная механика (Адамов Б.И.)

ТК – Теория колебаний и динамика машин (Панкратьева Г.В., Грибова О.В., Астахов С.В.)

ППП – Практикум по прототипированию и программированию мехатронных и робототехнических устройств (Орлов И.В., Ниналалов И.Г.)

8 сем бакалавры

УРМ – Управление роботами и мехатронными устройствами (Адамов Б.И., Гавриленко А.Н., Сайпулаев Г.Р.)

ВМКМ – Вычислительные методы компьютерного моделирования в механике (Маслов А.Н.)

ДМС – Динамика мехатронных систем (Капустина О.М.)

ПР – Промышленная робототехника (Маслов А.Н.)

2 сем магистры

СД – Статистическая динамика автоматических систем (Меркурьев И.В.)

УДМ – Управление движением мобильных колёсных роботов (Кобрин А.И., Адамов Б.И.)

ПРм – Промышленная робототехника (Орлов И.В.)

ЭПГ – Электропневмогидравлические модули робототехнических систем (Гнездилов С.Г.)

С-02,04,10,11,12а,12б-24 + ИГ-03-24 Грибова О.В.	Э-02,03,04,06,07,09-24 Ээ-01-24 Кирсанов М.Н.	Э-10,12,13-24; ИГэ-01-24 ИГ-01,02,04,04а-24 Комерзан Е.В.	ЭЛ-01,03,05,08,12,13,14,18-24 ЭЛэ-10-24 Маслов А.Н.	А-01,02,03-24 Панкратьева Г.В.
С-02-24 Комерзан	Э-02-24 Дони	Э-10-24 Сайпулаев М.	ЭЛ-01-24 Орлов К.	А-01-24 Сайпулаев М.
С-04-24 Астахов	Э-03-24 Свириденко	Э-12-24 Гавриленко	ЭЛ-03-24 Орлов К.	А-02-24 Сайпулаев М.
С-06-24 Сайпулаев Г.	Э-04-24 Астахов	Э-13-24 Комерзан	ЭЛ-05-24 Замашкин	А-03-24 Панкратьева
С-10-24 Свириденко	Э-06-24 Грибов	ИГэ-01-24 Комерзан	ЭЛ-08-24 Грибов	
С-12а-24 Адамов	Э-07-24 Грибов	ИГ-01-24 Свириденко	ЭЛ-12-24 Ниналалов	
С-12б-24 Грибова	Э-09-24 Дони	ИГ-02-24 Свириденко	ЭЛ-13-24 Замашкин	
ИГ-03-24 Свириденко	Ээ-01-24 Сайпулаев М.	ИГ-04-24 Свириденко	ЭЛ-14-24 Ниналалов	
		ИГ-04а-24 Комерзан	ЭЛ-18-24 Свириденко	
			ЭЛэ-10-24 Сайпулаев М.	