

**Intelektuālas robotizētas sistēmas (RDBR0)**Bakalaura akadēmiskā studiju programma  
2019./2020. studiju gada rudens semestris

Nodarbību grafiks: 3. studiju gads, 1. grupa

Pirmdiena	08.15 - 09.50	Lec. <b>Mākslīgā intelekta pamati</b> Asociētais profesors A.Anohina-Naumeca, <b>D2 - 149</b> (Nedēļas: nepāra)
		Pr.d. <b>Skaitliskās metodes</b> A.Koliškins, <b>S1 - 106</b> (Nedēļas: pāra)
	10.15 - 11.50	Lec. <b>Mākslīgā intelekta pamati</b> A.Anohina-Naumeca, <b>D2 - 149</b>
	12.30 - 14.05	Pr.d.; Lab.d. <b>Signālu teorijas pamati</b> Asociētais profesors A.Āboltiņš, <b>D2 - 541</b>
Otrdiena	14.30 - 16.05	Lec.; Lab.d. <b>Signālu teorijas pamati</b> Asociētais profesors A.Āboltiņš, <b>D2 - 541</b> (Nedēļas: nepāra)
		Pr.d.; Lab.d. <b>Signālu teorijas pamati</b> Asociētais profesors A.Āboltiņš, <b>S1 - 108</b> (Nedēļas: pāra)
	10.15 - 11.50	Lec. <b>Rūpniecības elektroniskā aparatūra</b> I.Steiks, <b>Āz12-K1 - 103</b> (Nedēļas: nepāra)
		Pr.d. <b>Robotu kinemātika</b> Profesors J.Vība, <b>Ķip6B - 419</b> (Nedēļas: pāra)
Trešdiena	12.30 - 14.05	Lec. <b>Robotu kinemātika</b> Profesors J.Vība, <b>Ķip6B - 419</b> (Nedēļas: pāra)
		Lec. <b>Rūpniecības elektroniskā aparatūra</b> I.Steiks, <b>Āz12-K1 - 104</b> (Nedēļas: nepāra)
	14.30 - 16.05	Lec. <b>Robotu kinemātika</b> Profesors J.Vība, <b>Ķip6B - 419</b> (Nedēļas: pāra)
Trešdiena	10.15 - 11.50	Lec. <b>Datorsistēmu un robotizētu sistēmu projektēšanas pamati</b> A.Ņikitenko, <b>D2 - 529</b>
	12.30 - 14.05	Lec.; Pr.d. <b>Intelektuālu robotu loģiskie pamati</b> A.Ņikitenko, <b>D2 - 541</b>
	14.30 - 16.05	Lec. <b>Skaitliskās metodes</b> A.Koliškins, <b>Āz12 - 102</b> (Nedēļas: nepāra)

\* Adrešu atšifrējumi: K - Kaļķu iela, M - Meža iela, Āz - Āzenes iela (Ķīpsala), Kr - Kronvalda bulvāris, E - Ezermalas iela, Lo - Lomonosova iela, In - Indriķa iela, Ve - Ventspils iela, Kc - Kalnciema iela, PV - Paula Valdena iela (agrāk Āzenes iela), S1 - Sētas iela 1 (agrāk Meža 1/3), D2 - Daugavgrīvas iela 2 (agrāk Meža 1/4), Ķīp - Ķīpsalas iela (agrāk Āzenes iela)