VILNIAUS TECHNOLOGIJŲ MOKYMO CENTRAS

TVIRTINU
Direktorius

Vincentas Klemka

AUTOMATINIŲ SISTEMŲ EKSPLOATAVIMO MECHATRONIKO MODULINĖS PROFESINIO MOKYMO PROGRAMOS M-19/2 ir M-19/3 GR.

2020- 2021 m.m. II pusmečio pamokų tvarkaraštis

Savaitė	PIRMADIENIS														ANTRADIENIS														TREČIADIENIS														KETVIRTADIENIS														PENKTADIENIS													
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
02.08-02.12								1	1	1	3	3	3						1	1	1	3	3	3	3	3																							4*	4*	5*	5*													2	2	2	2	
02.15-02.19								1	1	1	3	3	3		šventinė diena																																	4*	4*	5*	5*													2	2	2	2	
02.22-02.26								1	1	1	3	3	3								3	3	1	1	1	3	3	3																					4*	4*	5*	5*													2	2	2	2	
03.01-03.05								1	1	1	3	3	3								3	3	1	1	1	3	3	3																					4*	4*	5*	5*													2	2	2	2	
Pamokos Nr.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14

* moduliai tik pirminio mokymo programai			
violetine spalva pažymėtos kontaktinės pamokos	raudona spalva pažymėtos sinchroninės pamokos		juoda spalva pažymėtos asinchroninės (savarankiško mokymo pamokos)

PAMOKŲ LAIKAS	
1 pamoka	**8.00-8.45**
2 pamoka	**8.55-9.40**
3 pamoka	**9.50-10.35**
4 pamoka	**10.45-11.30**
5 pamoka	**12.00-12.45**
6 pamoka	**12.55-13.40**
7 pamoka	**13.50-14.35**
8 pamoka	**14.45-15.30**
9 pamoka	**15.40-16.25**
10 pamoka	**16.35-17.20**
11 pamoka	**17.30-18.15**
12 pamoka	**18.25-19.10**
13 pamoka	**19.20-20.05**
14 pamoka	**20.15-21.00**

	MODULIAI	Mokytojas	Kab.
1	Hidraulikos ir elektrohidraulikos įrenginių parinkimas, montavimas ir eksploatavimas	M. Tiška	Lakūnų g. 3
2	Loginių valdiklių programavimas	J. Lukaševič	218
3	Automatizuotos gamybos sistemų valdymas	M. Tiška	Lakūnų g. 3
4*	Žingsninių ir servo pavarų derinimas	V. Zelenkevič	Lakūnų g. 3
5*	Mobiliųjų ir stacionariųjų robotų valdymas	V. Zelenkevič	Lakūnų g. 3
6*	Elektronikos komponentų ir įtaisų parinkimas bei sujungimas	J. Lukaševič	218