

时间：2014-2015学年第二学期

实验课程名称	任课教师	实验房间	实验时间安排
科创4D(春季)	杨明	401、403	2, 6, 7, 9, 11周, 周二11~13节
智能机器人开发与实践	王景川	401、403	3~9周, 周四13:00~15:30
小功率随动系统	王伟	402、404	2~9周, 周二18:00~22:00, 周四18:00~22:00
工程导论(A类)	王冰	401、403	3~13周, 周二7~8节, 周四1~2节
运动控制系统(交流调速)	赵群飞	401、403	8~10周, 周一7~8节
运动控制系统(直流调速)	赵群飞	402、404	11~12周, 周一7~8节
科创3F	潘常春	402、404	3~10周, 周五7~8节
现代控制理论	杜秀华	402、404	13, 14周, 周一3~4节
计算机控制	王贺升	402、404	6~7周, 周一9~10节, 周三3~4节
运动控制课程设计	宫亮	401、403	8-16周, 周五7~9节

时间：2014-2015学年第二学期

地点：电院4号楼401/403

节次	周一	周二	周三	周四	周五
1				工程导论(A) 王冰(3-11)	
2					
3					
4					
5					
6					
7	运动控制 赵群飞(8-10)	工程导论(A) 王冰(3-11)		机器人 王景川 (2-9)	运动控制 课程设计 宫亮(8-16)
8					
9					
10					
11		科创4D 杨明 (2, 6, 7, 9, 11)			
12					
13					

节次时间对照表

1~2	08:00~09:40
3~4	10:00~11:40
5~6	12:00~13:40
7~8	14:00~15:40
9~10	16:00~17:40
11~12	18:00~19:40

或 11~13 18:00~20:20

时间：2014-2015学年第二学期

地点：电院4号楼402/404

节次	周一	周二	周三	周四	周五
1					
2					
3	现代控制理论 杜秀华(13-14)		计算机控制 王贺升(6-7)		
4					
5					
6					
7	运动控制 赵群飞(11-12)				科创3F 潘常春(3-10)
8					
9	计算机控制 王贺升(6-7)				
10					
11		小功率随动 王伟(2-9)		小功率随动 王伟(2-9)	
12					
13					

节次时间对照表

1~2	08:00~09:40
3~4	10:00~11:40
5~6	12:00~13:40
7~8	14:00~15:40
9~10	16:00~17:40
11~12	18:00~19:40

或 11~13节 18:00~20:20