

Docente: Stefano Riemma

Periodo didattico: Secondo Semestre 2015/2016

Orario delle lezioni visualizzato: II SEM. rev-2.41

	lunedì	martedì	mercoledì	giovedì	venerdì
08:30-09:30			Progettazione e Gestione degli Impianti Industriali <i>progestimpGEST</i> <i>Ingegneria gestionale - 3 anno - Comune</i> Aula N (ing)		
09:30-10:30			Progettazione e Gestione degli Impianti Industriali <i>progestimpGEST</i> <i>Ingegneria gestionale - 3 anno - Comune</i> Aula N (ing)		
10:30-11:30			Progettazione e Gestione degli Impianti Industriali <i>progestimpGEST</i> <i>Ingegneria gestionale - 3 anno - Comune</i> Aula N (ing)		
11:30-12:30					
12:30-13:30				Automazione e gestione dei sistemi produttivi <i>automazione e gest - Gest</i> <i>Ingegneria gestionale - 2 anno - Comune</i> <i>Ingegneria meccanica - 2 anno - Comune</i> Aula M (ing)	

13:30-14:30	Progettazione e Gestione degli Impianti Industriali <i>progestimpGEST</i> <i>Ingegneria gestionale - 3 anno - Comune</i> Aula G (ing)			Automazione e gestione dei sistemi produttivi <i>automazione e gest - Gest</i> <i>Ingegneria gestionale - 2 anno - Comune</i> <i>Ingegneria meccanica - 2 anno - Comune</i> Aula M (ing)	
14:30-15:30	Automazione e gestione dei sistemi produttivi <i>automazione e gest - Gest</i> <i>Ingegneria gestionale - 2 anno - Comune</i> <i>Ingegneria meccanica - 2 anno - Comune</i> Aula N (ing)				
	Progettazione e Gestione degli Impianti Industriali <i>progestimpGEST</i> <i>Ingegneria gestionale - 3 anno - Comune</i> Aula G (ing)				
15:30-16:30	Automazione e gestione dei sistemi produttivi <i>automazione e gest - Gest</i> <i>Ingegneria gestionale - 2 anno - Comune</i> <i>Ingegneria meccanica - 2 anno - Comune</i> Aula N (ing)				
16:30-17:30					
17:30-18:30					

Nome insegnamento	Codice insegnamento	Professori	Assistenti alla docenza	Corso di laurea
Automazione e gestione dei sistemi produttivi	automazione e gest - Gest	S. Riemma, A. Lambiase		06226 / 06223
Progettazione e Gestione degli Impianti Industriali	progestimpGEST	S. Miranda, S. Riemma		06126