Plano de Turmas 2026/2 - 10º período

Engenharia de Computação

Hora	Segunda	Terça	Quarta	Quinta	Sexta
M1 07:00 / 07:50					
M2 07:50 / 08:40	Projeto de Graduação T.1	Visão Computacional T.1	Instrumentação e Experimentação – T.2	Visão Computacional T.1	Instrumentação e Experimentação
10 MINUTOS					
M3 08:50 / 09:40	Projeto de Graduação T.1	Visão Computacional T.1	Instrumentação e Experimentação – T.2	Visão Computacional T.1	Instrumentação e Experimentação
M4 09:40 / 10:30		Mét. Numéricos para Equações Diferenciais II T.1		Mét. Numéricos para Equações Diferenciais II T.1	Instrumentação e Experimentação
10 MINUTOS					
M5 10:40 / 11:30	Redes Neurais T.1	Mét. Numéricos para Equações Diferenciais II T.1		Mét. Numéricos para Equações Diferenciais II T.1	Redes Neurais T.1
M6 11:30 / 12:20	Redes Neurais T.1	Mét. Numéricos para Equações Diferenciais II T.1		Mét. Numéricos para Equações Diferenciais II T.	Redes Neurais T.1
10 MINUTOS					
T1 12:30 / 13:20					
T2 13:20 / 14:10					
10 MINUTOS					
T3 14:20 / 15:10					
T4 15:10 / 16:00	Instrumentação e Experimentação – T.1				Instrumentação e Experimentação
10 MINUTOS					
T5 16:10 / 17:00	Instrumentação e Experimentação – T.1	Controle de Sistemas Robóticos com Microcontroladores – T.1		Contr. de Sistemas Robóticos com Microcontroladores – T.1	Instrumentação e Experimentação – T.1
T6 17:00 / 17:50	Instrumentação e Experimentação – T.1	Controle de Sistemas Robóticos com Microcontroladores – T.1		Contr. de Sistemas Robóticos com Microcontroladores – T.1	
10 MINUTOS					
N1 18:00 / 18:50					Projeto de Graduação T.1
N2 18:50 / 19:40					Projeto de Graduação T.1

Código	Disciplina	Professor
IPRJ 01-10777	Métodos Numéricos para Equações Diferenciais II – T.1	Helio Souto
IPRJ 01-10778	Projeto de Graduação – T.1	Rodrigo Mafort
IPRJ 01-10792	Redes Neurais – T.1	Loena do Couto
IPRJ 01-10796	Visão Computacional – T.1	Sílvia Dias
IPRJ 02-10813	Instrumentação e Experimentação – T.1	Edgard Poiate
IPRJ 02-10813	Instrumentação e Experimentação – T.2	Joel Dominguez
IPRJ 02-17473	Controle de Sistemas Robóticos com Microcontroladores – T.1	Brain de Freitas