УТВЕРЖДАЮ
И.о. директора ЗабИЖТ
А.А. Ерёменко

_____

« 17 » июня 2022 г.

КАЛЕНДАРНЫЙ УЧЕБНЫЙ ГРАФИК

23.05.05 «Системы обеспечения движения поездов», специализация «Автоматика и телемеханика на железнодорожном транспорте» (СОД.2) – очная форма обучения

Начало учебного года: 01.09.2022 Окончание учебного года: 31.08.2023

Электронный документ выгружен из ЕИС ФГБОУ ВО ИрГУПС и соответствует оригиналу
Подписант ФГБОУ ВО ИрГУПС Трофимов Ю.А.
00a73c5b7b623a969ccad43a81ab346d50 с 08.12.2022 14:32 по 02.03.2024 14:32 GMT+03:00
Подпись соответствует файлу документа

Календарный учебный график на 2022-2023 учебный год

специальность 23.05.05 "Системы обеспечения движения поездов", специализация "Автоматика и телемеханика на железнодорожном транспорте"

Очная форма обучения

Курс		Сентябрь					Октябрь				Ноябрь				Декабрь					Январь				Февраль				Март					Апрель				Май				Июнь					Июль				Август					Итого								
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42	43	44	45	46	47	48	49	50	51	52	53	Теоретическое обучение	Экзаменационные сессии	Учебная практика	Производственная практика	Преддипломная практика	Научно-исследовательская работа	Подготовка к защите и защита выпускной квалификационной работы	Продолжительность обучения (не включая нерабочие праздничные дни и каникулы)	Каникулы
		5	12	19	26		3	10	17	24	31	7	14	21	28	5	12	19	26	2	9	16	23	30	6	13	20	27	6	13	20	27	3	10	17	24	1	8	15	22	29	5	12	19	26	3	10	17	24	31	7	14	21	28									
	пн		5	12	19	26	3	10	17	24	31	7	14	21	28	5	12	19	26	2	9	16	23	30	6	13	20	27	6	13	20	27	3	10	17	24	1	8	15	22	29	5	12	19	26	3	10	17	24	31	7	14	21	28									
	вт		6	13	20	27	4	11	18	25	1	8	15	22	29	6	13	20	27	3	10	17	24	31	7	14	21	28	7	14	21	28	4	11	18	25	2	9	16	23	30	6	13	20	27	4	11	18	25	1	8	15	22	29									
	ср		7	14	21	28	5	12	19	26	2	9	16	23	30	7	14	21	28	4	11	18	25	1	8	15	22	29	8	15	22	29	5	12	19	26	3	10	17	24	31	7	14	21	28	5	12	19	26	2	9	16	23	30									
	чт	1	8	15	22	29	6	13	20	27	3	10	17	24	1	8	15	22	29	5	12	19	26	2	9	16	23	30	9	16	23	30	6	13	20	27	4	11	18	25	1	8	15	22	29	6	13	20	27	3	10	17	24	31									
	пт	2	9	16	23	30	7	14	21	28	4	11	18	25	2	9	16	23	30	6	13	20	27	3	10	17	24	31	10	17	24	31	7	14	21	28	5	12	19	26	2	9	16	23	30	7	14	21	28	4	11	18	25	1									
	сб	3	10	17	24	1	8	15	22	29	5	12	19	26	3	10	17	24	31	7	14	21	28	4	11	18	25	1	11	18	25	1	8	15	22	29	6	13	20	27	3	10	17	24	1	8	15	22	29	5	12	19	26	2									
	вс	4	11	18	25	2	9	16	23	30	6	13	20	27	4	11	18	25	1	8	15	22	29	5	12	19	26	2	12	19	26	2	9	16	23	30	7	14	21	28	4	11	18	25	2	9	16	23	30	6	13	20	27	3									
Системы обеспечения движения поездов (Автоматика и телемеханика на железнодорожном транспорте 23.05.05(19)-18-1234)																																																																					
1	пн	=																		*	К	Э	Э	Э														*	*					*	Э				У																
	вт	=																		*	Э			Э															*					Э	Э				К																
	ср	=																		*	Э								*													Э	Э	Э				К																
	чт																		К	*	Э						*														Э	Э	У				К																
	пт										*								К	*	Э						*														Э	Э	У				К																
	сб																		К	*	Э																				Э	Э	У				К																
2	пн	=																		*	К	Э	Э	Э														*	*					*	Э																				
	вт	=																		*	Э			Э															*					Э	Э																			
	ср	=																		*	Э								*													Э	Э	Э																			
	чт																		К	*	Э						*														Э	Э	Э				К																
	пт										*								К	*	Э						*														Э	Э	Э				К																
	сб																		К	*	Э																				Э	Э	Э				К																
3	пн	=																		*	К	Э	Э	Э														*	*					*	Э				П																
	вт	=																		*	Э			Э															*					Э	Э				К																
	ср	=																		*	Э								*													Э	Э	Э				К																
	чт																		К	*	Э						*														Э	Э	П				К																
	пт										*								К	*	Э						*														Э	Э	П				К																
	сб																		К	*	Э																				Э	Э	П				К																
4	пн	=																		*	К	Э	Э	Э														*	*					*	Э				П																
	вт	=																		*	Э			Э															*					Э	Э				К																
	ср	=																		*	Э								*													Э	Э	Э				К																
	чт																		К	*	Э						*														Э	Э	П				К																
	пт										*								К	*	Э						*														Э	Э	П				К																
	сб																		К	*	Э																				Э	Э	П				К																
Системы обеспечения движения поездов (Автоматика и телемеханика на железнодорожном транспорте 23.05.05(18)-16-5)																																																																				
5	пн	=																		*		Э	Э	Э	ПА		Н	Н	Пд									*	*	Пд	ПА			*			Д			К	К	К	К	К	К	К	17н 2д	3н			10н 2д	2н 3д	5н 5д	41н 4д	8н 1д
	вт	=																		*					ПА		Н	Пд	Пд									Пд	*	ПА	ПА			Д			Д																			
	ср	=																		*					Н		Н	Пд	*									Пд	Пд	ПА	ПА			Д			Д																			
	чт																			*					Н		*	Пд	Пд									Пд	Пд	ПА	Д			Д			К																			
	пт										*									*					Н		*	Пд	Пд									Пд	Пд	ПА	Д			Д			К																			
	сб																			*					Н		Н	Пд	Пд									Пд	Пд	ПА	Д			Д			К																			

		- Теоретическое обучение	Пд	- Преддипломная практика
	Э	- Экзаменационная сессия	Н	- Научно-исследовательская работа
	К	- Каникулы	Д	- Подготовка к защите и защита выпускной квалификационной работы
	У	- Учебная практика	ПА	- Повторная промежуточная аттестация
	П	- Производственная практика	*	- Нерабочие праздничные дни

СОГЛАСОВАНО

И.о. зам. директора по УиВР А.В. Ларченко

Начальник УО В.А. Любина