

# 研友ゼミ 野並教室

<研友ゼミ 野並教室>名古屋市天白区野並3-401 アサノビル3F

## 開講予定表 (2020.1~)【第2・4土】

授業日 【第2・4土】	授業時間		備考
1/11(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	1月1回目
		13:00 ~ 14:30	
1/25(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	1月2回目
		13:00 ~ 14:30	
2/8(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	2月1回目
		13:00 ~ 14:30	
2/22(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	2月2回目
		13:00 ~ 14:30	
3/14(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	3月1回目
		13:00 ~ 14:30	
3/28(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	3月2回目
		13:00 ~ 14:30	

## 開講予定表 (2020.1~)【第1・3土】

授業日 【第1・3土】	授業時間		備考
1/4(土)	休講(年末・年始休み)※補講は2月第5土曜の2/29(土)		
1/18(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	1月1回目
		13:00 ~ 14:30	
2/1(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	1月2回目分
		13:00 ~ 14:30	
2/15(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	2月1回目
		13:00 ~ 14:30	
2/29(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	2月2回目
		13:00 ~ 14:30	
3/7(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	3月1回目
		13:00 ~ 14:30	
3/21(土)	ロボット	10:30 ~ 12:00	3月2回目
		13:00 ~ 14:30	

※ 1/4(土)は年末・年始休みにより、休講となります。補講は2月第5土曜の2/29(土)の予定です。ご都合のつかない方は別の日時・場所で振替受講していただくこともできますので、その際は希望日時・場所をあらかじめ事前にご連絡ください。

※ 2/29(土)は2月第5土曜ですが、1/4(土)休講分の補講を行います。ご都合のつかない方は別の日時・場所で振替受講していただくこともできますので、その際は希望日時・場所をあらかじめ事前にご連絡ください。

振替受講の希望日が土曜の場合 ➡ その週の水曜日22時まで

振替受講の希望日が平日の場合 ➡ 受講希望日の2日前の16時まで

研友ロボットクラブホームページ【お問い合わせ】よりお願いいたします。

## 開講予定表 (203.1~)【水】

授業日 【第1・3水】	授業時間		備考
1/1(水)	休講(年末・年始休み)※補講は1月第5水曜の1/29(水)		
1/15(水)	ロボット	18:30 ~ 20:00	1月1回目
1/29(水)	ロボット	18:30 ~ 20:00	1月2回目
2/5(水)	ロボット	18:30 ~ 20:00	2月1回目
2/19(水)	ロボット	18:30 ~ 20:00	2月2回目
3/4(水)	ロボット	18:30 ~ 20:00	3月1回目
3/18(水)	ロボット	18:30 ~ 20:00	3月2回目

※ 1/1(水)は年末・年始休みにより、休講となります。補講は1月第5水曜の1/29(水)の予定です。ご都合のつかない方は別の日時・場所で振替受講していただくこともできますので、その際は希望日時・場所をあらかじめ事前にご連絡ください。

※ 1/29(水)は2月第5水曜ですが、1/1(水)休講分の補講を行います。ご都合のつかない方は別の日時・場所で振替受講していただくこともできますので、その際は希望日時・場所をあらかじめ事前にご連絡ください。

※ 受講日時が体調不良や学校行事等で受けられない時は、別の日時・教室で振替受講していただけます。その際はホームページで各教室の開講日時をご確認いただき、ご希望の日時・教室がお決まりになりましたら、準備の都合もごさいますので必ず事前にご連絡ください。ご連絡は

**振替受講の希望日が土曜の場合 ➡ その週の水曜日22時までに**

**振替受講の希望日が平日の場合 ➡ 受講希望日の2日前の16時までに**

研友ロボットクラブホームページ【お問い合わせ】よりお願いいたします。

【 お問い合わせ 】



【 入会后、欠席・振替連絡 】

振替受講希望日に複数の時間帯がある場合は備考欄に**希望時間帯**も入れてください。  
午前午後それぞれに2つの時間帯がある場合もごさいますので、その際は「〇時～希望」と入れてください。

<備考欄記入例>

AM希望(または)9:00～希望      PM希望(または)13:00～希望      など