

Rada Dyscypliny
Geografia Społeczno-Ekonomiczna
i Gospodarka Przestrzenna
Uniwersytetu Gdańskiego

Uchwała nr 6/RDNG/2023
Rady Dyscypliny Geografia Społeczno-Ekonomiczna i Gospodarka Przestrzenna
Uniwersytetu Gdańskiego z dnia 16 października 2023 roku
w sprawie wyznaczenia członka komisji habilitacyjnej w postępowaniu w sprawie nadania Pani dr Mai
Grabkowskiej stopnia doktora habilitowanego w dziedzinie nauk społecznych, w dyscyplinie
Geografia Społeczno-Ekonomiczna i Gospodarka Przestrzenna

Rada Dyscypliny Geografia Społeczno-Ekonomiczna i Gospodarka Przestrzenna działając na podstawie:

- 1) art. 221 ust. 5 ustawy z dnia 20 lipca 2018 r. Prawo o szkolnictwie wyższym i nauce (tekst jedn.: Dz. U. z 2022 r. poz. 574 z późn. zm.) w związku z § 14 Załącznika do Uchwały Senatu Uniwersytetu Gdańskiego nr 13/23 z dnia 2 marca 2023 r. określającej sposób postępowania w sprawie nadania stopnia naukowego doktora habilitowanego w Uniwersytecie Gdańskim (ze zm.);
- 2) § 29 ust. 1 Statutu Uniwersytetu Gdańskiego z dnia 13 czerwca 2019 r. (ze zm.);
- 3) § 21 ust. 1 regulaminu rady dyscypliny naukowej w Uniwersytecie Gdańskim stanowiącego załącznik do uchwały nr 152/19 Senatu UG z dnia 31 października 2019 r. w sprawie zatwierdzenia regulaminu rady dyscypliny naukowej w Uniwersytecie Gdańskim (ze zm.);

w głosowaniu tajnym, bezwzględną większością głosów, w obecności co najmniej połowy liczby członków uprawnionych do głosowania

u c h w a ł a , c o n a s t ę p u j e :

wyznaczyć Panią dr hab. Dorotę Rancew-Sikorę, prof. UG z Uniwersytetu Gdańskiego na członka komisji habilitacyjnej w postępowaniu w sprawie nadania Pani dr Mai Grabkowskiej stopnia doktora habilitowanego w dziedzinie nauk społecznych w dyscyplinie Geografia Społeczno-Ekonomiczna i Gospodarka Przestrzenna.

Wynik głosowania: 7 uprawnionych członków, obecnych na posiedzeniu, oddano głosów: ZA: 6, PRZECIW: 0, WSTRZYMUJĄCYCH SIĘ: 1.

PRZEWODNICZĄCY
Rady Dyscypliny
Geografia Społeczno-Ekonomiczna
i Gospodarka Przestrzenna

dr hab. Tomasz Michalski, prof. UG