



Propozycje tematów prac dyplomowych dla studentów kierunku Automatyka i robotyka I stopnia

Przed zgłoszeniem pracy w SWD wymagany jest kontakt z promotorem w celu ustalenia zakresu pracy. Istnieje możliwość indywidualnego ustalenia tematu i zakresu pracy z promotorem.

L.P.	Proponowany temat	Temat zaproponowany przez:
1	Projekt kiści sferycznej do robota przemysłowego	dr inż. Waldemar Kołodziejczyk
2	Zastosowanie systemu wizyjnego do kontroli jakości pakowania	dr inż. Waldemar Kołodziejczyk
3	Projekt i budowa modelu manipulatora typu SCARA	dr inż. Waldemar Kołodziejczyk
4	Projekt autonomicznego robota mobilnego wykorzystującego analizę sygnały wizyjnego	dr inż. Tomasz Kuźmierowski
5	Projekt i budowa manipulatora o zmiennym środku ciężkości	dr inż. Tomasz Kuźmierowski
6	Projekt i badanie instalacji alarmowej na bazie mikrokontrolerów Arduino	dr inż. Tomasz Kuźmierowski
7	Projekt i budowa robota inspekcyjnego małych ciemnych przestrzeni	dr inż. Tomasz Kuźmierowski
8	Projekt systemu monitorowania zajętości miejsc parkingowych	dr inż. Rafał Melnik
9	Projekt układu sterowania napędem urządzenia transportu osobistego	dr inż. Rafał Melnik
10	Projekt frezarki sterowanej numerycznie do płyt PCB opartej na platformie Arduino – temat już wybrany	dr inż. Rafał Melnik
11	Symetryczny zasilacz regulowanego napięcia do zasilania płytek stykowych. Projekt i realizacja układu	dr inż. Janusz Tykocki
12	Regulator mocy z zastosowaniem mikroprocesora i wizualizacją parametrów pracy układu. Projekt i realizacja układu	dr inż. Janusz Tykocki
13	Regulator mocy z zastosowaniem mikroprocesora i wizualizacją parametrów pracy układu. Projekt i realizacja układu	dr inż. Janusz Tykocki



14	Pomiar poziomu dwutlenku węgla w powietrzu z bezpośrednim monitorowaniem poziomu i komunikacją z telefonem. Projekt i realizacja układu	dr inż. Janusz Tykocki
15	Konstrukcja dokładnego zegara RTC oraz kalendarza. Projekt i realizacja układu	dr inż. Janusz Tykocki
16	Włącznik oświetlenia z bramką optoelektroniczną. Projekt i realizacja układu	dr inż. Janusz Tykocki
17	Sterowanie kursorem myszy poprzez impulsy nerwów człowieka	dr inż. Ryszard Szczebiot
18	Sterowanie nadążne ruchem robota za ruchem ręki człowieka	dr inż. Ryszard Szczebiot
19	Modelowanie zagadnienia transportowego przez grupę robotów	dr inż. Ryszard Szczebiot
20	Program do optymalizacji rozmieszczenia elektrowni w sieci energetycznej w zależności od rozmieszczenia odbiorców	dr inż. Ryszard Szczebiot