



Tematy prac dyplomowych inżynierskich zrealizowanych w ostatnich (3) latach

Kierunek: **Automatyka i Robotyka**

Lp.	Promotor	temat
1	Dr hab.inż. Marek Gawrysiak	Projekt automatyzacji układania płytek podłogowych
2	Dr hab.inż. Marek Gawrysiak	Algorytmy optymalizacji ścieżek robota mobilnego z wykorzystaniem map rastrowych
3	Dr hab.inż. Marek Gawrysiak	Projekt robota odkurzacza
4	Dr hab.inż. Marek Gawrysiak	Robot mobilny zdalnie sterowany przy użyciu komunikacji bezprzewodowej
5	Dr hab.inż. Marek Gawrysiak	Projekt automatyzacji systemu nawadniania upraw rolnych
6	Dr hab.inż. Marek Gawrysiak	Projekt sterownia oświetleniem stacyjny baseballowego
7	Dr hab.inż. Marek Gawrysiak	Projekt systemu monitorowania upraw rolnych przy użyciu drona
8	Dr hab.inż. Marek Gawrysiak	Modyfikacja sterownika silnika Bosh Motronic ME 7.5
9	Dr hab.inż. Marek Gawrysiak	Sterowanie robotem mobilnym za pomocą czujnika skupienia Mindwave
10	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt sterowania układem napędowym modelu sterowca
11	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt układu regulacji parametrów procesowych w terrarium
12	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt automatyzacji procesu wentylacji wielkopowierzchniowej hali piekarni przemysłowej
13	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt układu nawadniania wielkopowierzchniowego sadu owocowego
14	dr inż. Leszek Gołdyn	Programowanie sterowania linią produkcyjną z wykorzystaniem sterownika PLC
15	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt układu regulacji temperatury wody w basenie ogrodowym z wykorzystaniem kolektora słonecznego
16	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt układu automatycznej regulacji temperatury w hali produkcyjnej z wykorzystaniem instalacji nawiewnej
17	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt układu klimatyzacji hali uprawnej pomidorów
18	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt układu pomiarowego ważenia elementów w ruchu na linii produkcyjnej
19	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt układu automatycznego sterowania suportem narzędziowym w procesie toczenia
20	dr inż. Leszek Gołdyn	Projekt modyfikacji funkcjonalnej sterownika silnika samochodowego
21	dr inż. Andrzej W. Korneta	Projekt sterowania oświetleniem - inteligentny ogród
22	dr inż. Andrzej W. Korneta	Projekt sterownia stanowiskiem do obróbki detali przy użyciu sterownika PLC
23	dr inż. Andrzej W. Korneta	Projekt sterowania przy użyciu sterownika PLC magazynem wysokiego składowania
24	dr inż. Andrzej W. Korneta	Projekt drukarki 3D w technologii FDM, opartej o mikroprocesor Atmega2560
25	dr inż. Andrzej W. Korneta	Projekt modernizacji automatycznej owijarki do okien
26	dr inż. Andrzej W. Korneta	Bezprzewodowe sterowanie pracą elementów pojazdów mechanicznych
27	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt systemu kontroli dostępu z wykorzystaniem czujników biometrycznych
28	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt i konstrukcja chwytaka z czujnikiem siły nacisku przeznaczonego do identyfikacji stopnia dojrzałości wybranych warzyw
29	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt zdalnie sterowanego wyświetlacza ledowego przeznaczonego do projekcji informacji na drzwiach
30	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt stacji pogodowej zasilanej wiatrem
31	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt modernizacji układów napędowych kotła WR-25 w Ciepłowni Miejskiej w Łomży
32	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt drona do inspekcji elektrowni wiatrowych w trudnych warunkach pogodowych
33	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt i wykonanie robota mobilnego typu LineFollower z wykorzystaniem Arduino
34	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Sterowanie linią produkcyjną z wykorzystaniem sterownika PLC na stanowisku dydaktycznym
35	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt automatycznego garażu podziemnego z windą
36	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt urządzenia do załadunku wózka inwalidzkiego na dach samochodu.
37	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt i budowa kątomierza elektronicznego z wykorzystaniem platformy Arduino.
38	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt i realizacja systemu analizy emocji na podstawie słuchanej muzyki
39	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Sterownia robotem mobilnym za pomocą sensora Microsoft Kinect
40	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt i realizacja autorskiego układu zabezpieczeń dostępu do samochodu osobowego
41	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt i realizacja sterowanego robota mobilnego do jazdy po labiryncie
42	dr inż. Tomasz Kuźmierowski	Projekt i realizacja autonomicznego robota mobilnego do jazdy po labiryncie
43	dr inż. Michał Ostaszewski	Projekt zadajnika położenia dla manipulatora przemysłowego
44	dr inż. Michał Ostaszewski	Wizualizacja oraz sterowanie pracą manipulatora
45	dr inż. Michał Ostaszewski	Projekt systemu i realizacja panelowej elektrowni słonecznej z technologią trackera słonecznego
46	dr inż. Michał Ostaszewski	Projekt instalacji oraz systemu zarządzania instalacją elektryczną w domu jednorodzinnym z funkcją generowania energii elektrycznej
47	dr inż. Ryszard Szczebiot	Projekt automatycznego sterowania oświetlenia pomieszczeń firmy Szybas w Łomży
48	dr inż. Ryszard Szczebiot	Projekt automatycznego sterowania wentylacji pomieszczeń firmy Szybas w Łomży
49	dr inż. Ryszard Szczebiot	Projekt automatycznej linii do mieszania pasz
50	dr inż. Ryszard Szczebiot	Projektowanie, wykonywanie i kontrola dokładności elementów produkowanych przez firmę SONAROL z wykorzystaniem obrabiarek CNC i skanerów 3D
51	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt systemu do automatycznego poziomowania traktorowej kosiarki czołowej
52	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt i symulacja amatorskiej rakiety RC z wykorzystaniem oprogramowania OpenRocket
53	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt ślizgacza lodowego z funkcją pionowzlotu
54	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt i wykonanie efektora końcowego do robota rzeczywistego
55	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt i wykonanie robota mobilnego omijającego przeszkody
56	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt systemu telemetrycznej transmisji informacji w systemach automatyki przemysłowej
57	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt systemu dwustopniowej weryfikacji dostępu do sejfu
58	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt robota mobilnego do podgarniania paszy w oborach rolniczych
59	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt i wykonanie robota kroczącego
60	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt i wykonanie chwytaka do robota przemysłowego o strukturze dźwigni z krzywką klinową.
61	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt i wykonanie robota mobilnego typu Line Follower.
62	dr inż. Roman Trochimeczuk	Sterowanie dźwigiem szybowym w budynku mieszkalnym i biurowym.
63	dr inż. Roman Trochimeczuk	Projekt i badanie chwytaka do robota przemysłowego Mitsubishi MELFA RV-2SD

