

Tematy prac inżynierskich na studiach stacjonarnych i niestacjonarnych na kierunku *Automatyka i Robotyka* w roku 2016/17

Promotor prof. zw. dr hab. inż. Marcin Witczak

Lp.	Nazwisko i imię	Temat
1.	KARPIŃSKI KAMIL	STEROWANIE I WIZUALIZACJA INTELIGENTNEGO BUDYNKU

Promotor dr hab. Andrzej Klepka, prof. PWSZ w Głogowie

Lp.	Nazwisko i imię	Temat
1.	ADAMCZEWSKI PATRYK	ZAUTOMATYZOWANY SYSTEM ZAŁADUNKU NA ODSTAWIE PMN BAOBAB
2.	CZACZYK MAREK	UKŁAD STEROWANIA INSTALACJI WODY PRZEMYSŁOWEJ
3.	DZIADOSZ PIOTR	BUDOWA MAŁEGO ROBOTA TYPU LINE-FOLLOWER
4.	RAKOWSKI ROBERT	ZAUTOMATYZOWANY REAKTOR DO PRODUKCJI PALIW TYPU BIODIESEL
5.	RATAJCZAK JACEK	GENERATOR TRAJEKTORII DLA ROBOTA MELFA
6.	WŁODARCZYK SEBASTIAN	PROJEKT STANOWISKA DO BADANIA CHARAKTERYSTYK DOKŁADNOŚCI I POWTARZALNOŚCI ROBOTÓW PRZEMYSŁOWYCH
7.	WOLSKI PAWEŁ	PROJEKT STANOWISKA DO BEZPIECZNEJ PRACY Z ROBOTEM PRZEMYSŁOWYM KUKA KR 15/2 NA STEROWANIU WERSJI (V)KR C1. OPRACOWANIE SYSTEMU ZABEZPIECZEŃ PRZESTRZENI ROBOCZEJ
8.	ZIOBRŃ MARTYNA	PROJEKT CHWYTAKA SZCZYPCOWEGO Z CZUJNIKIEM SIŁY NACISKU

Promotor dr hab. Krzysztof Patan, prof. PWSZ w Głogowie

Lp.	Nazwisko i imię	Temat
1.	PAWEŁ ŚWIĄTEK	ALGORYTMY AUTOMATYCZNEGO STROJENIA REGULATORÓW PID

Promotor dr inż. Elżbieta Banaczyk

Lp.	Nazwisko i imię	Temat
1.	BRYŚ MARCIN	STANOWISKO DO BADANIA WŁASNOŚCI I POZYCJONOWANIA SILNIKA LINIOWEGO
2.	KASPERSKI MICHAŁ	OPTIMALIZACJA NADZORU PRZEPŁYWU MEDIUM UKŁADU PŁUCZĄCEGO W OBIEGACH FARB NA PRZYKŁADZIE ZAKŁADU LAKIERNI VW POZNAŃ SP. Z O.O.
3.	MUCHA KRYSZTIAN	ANALIZA PORÓWNAWCZA METOD STEROWANIA TEMPERATURĄ
4.	PIEŃKNY HUBERT	METODYKA DOBORU REGULACJI NATĘŻENIA OŚWIETLENIA
5.	SZKLARSKI TOMASZ	ANALIZA PORÓWNAWCZA SERWONAPĘDÓW STOSOWANYCH W AUTOMATYCE PRZEMYSŁOWEJ
6.	TOPOLAN DOBROŚLAW	ZAUTOMATYZOWANY SYSTEM POZYSKIWANIA CIEPŁA Z OTOCZENIA

Promotor dr inż. Grzegorz Góral

Lp.	Nazwisko i imię	Temat
1.	BARAN MICHAŁ	WYKONANIE STANOWISKA LABORATORYJNEGO DLA UKŁADÓW INTELIGENTNYCH BUDYNKÓW
2.	BRZEŹNIAK MARTA	PODAJNIK TAŚMOWY
3.	FRANKOWSKI KAROL	WYKONANIE CHWYTKA PNEUMATYCZNEGO DLA ROBOTA FANUC
4.	JABŁOŃSKA ALICJA	PROJEKT INTELIGENTNEGO POJAZDU ELEKTRYCZNEGO
5.	KOŁODZIEJ PAWEŁ	WYKONANIE SYSTEMU WIZYJNEGO DLA ROBOTA FANUC
6.	PETELSKI MATEUSZ	ANALIZA STANU ZROBOTYZOWANYCH STANOWISK W POLSCE DO ROKU 2016 - PROGNOZY NA PRZYSZŁOŚĆ NA PRZYKŁADZIE INNYCH OBSZARÓW ZROBOTYZOWANYCH
7.	SZCZEPAŃSKI MARCIN	WYKONANIE CHWYTKA ELEKTRYCZNEGO DLA ROBOTA FANUC
8.	ZEGADŁO SZYMON	WYKONANIE ROBOTA MOBILNEGO
9.	BILICKI PATRYK	STANOWISKO MECHATRONIKI
10.	SAŁEK PATRYK	

Promotor dr inż. Marcel Luzar

Lp.	Nazwisko i imię	Temat
1.	MAJEWSKI ALEKSANDER	ZAPROJEKTOWANIE MAKIETY DO PROGRAMOWANIA STEROWNIKÓW PLC I PANELI HMI ORAZ JEJ WIZUALIZACJA W SYSTEMIE SCADA
2.	TOMASIK ARKADIUSZ	PROJEKT MODELU PNEUMATYCZNEGO PODZIEMNEGO PARKINGU ROWEROWEGO Z WYKORZYSTANIEM STEROWNIKA PLC SIEMENS S7-1200
3.	WYDYSZ ŁUKASZ	PROJEKTOWANIE PROCESU KONTROLI JAKOŚCI Z WYKORZYSTANIEM PRZEMYSŁOWEGO SYSTEMU WIZYJNEGO ORAZ STEROWNIKA PLC

Promotor dr inż. Paweł Majdzik

Lp.	Nazwisko i imię	Temat
1.	BARTCZAK MATEUSZ	STEROWANIE RUCHEM SAMOCHODOWYM NA SKRZYŻOWANIU Z WYKORZYSTANIEM SYGNALIZACJI ŚWIETLNEJ I CZUJNIKÓW RUCHU W OPARCIU O ARDUINO
2.	GANCZAR WOJCIECH	ZDALNE STEROWANIE ROBOTEM MOBILNYM PRZY UŻYCIU TELEFONU KOMÓRKOWEGO
3.	RATAJCZAK MATEUSZ	PROJEKT I IMPLEMENTACJA PARKINGU SAMOCHODOWEGO (ZDEFINIOWANE I OZNAKOWANE MIEJSCA) Z AUTOMATYCZNĄ OBSŁUGĄ KLIENTÓW (OKREŚLA LICZBĘ ORAZ NUMER WOLNYCH MIEJSC)
4.	ŚWIŻEK MATEUSZ	ANALIZA PORÓWNAWCZA ALGORYTMÓW WYSZUKIWANIA NAJKRÓTSZYCH ŚCIEŻEK LABIRYNTU

Promotor dr inż. Paweł Modzel

Lp.	Nazwisko i imię	Temat
1.	ISKRA MICHAŁ	MODERNIZACJA STEROWANIA MYJNI SAMOCHODOWEJ

2.	JÓZEFczyk WITOLD	PRAKTYCZNE ZASTOSOWANIE REGULATORA PID ORAZ SYSTEMU WIZYJNEGO DO BALANSOWANIA KULĄ NA RUCHOMEJ BELCE
3.	ŁAGOWSKA MAGDALENA	APLIKACJA DO KOMPLETACJI ZESTAWÓW ŚNIADANIOWYCH DLA PRACOWNIKÓW
4.	PARCHIMOWICZ SZCZEPAN	OPTIMALIZACJA DZIAŁANIA STEROWANIA AUTOMATYCZNEJ MYJNI SAMOCHODOWEJ

Promotor dr inż. Bartłomiej Sulikowski

Lp.	Nazwisko i imię	Temat
1.	BARANOWSKI ADRIAN	STEROWANIE GŁOSEM MANIPULATOREM MITSUBISHI Z WYKORZYSTANIEM ŚRODOWISKA MATLAB
2.	GOLA PATRYK	PROJEKT I IMPLEMENTACJA KAMERY TILT AND PAN
3.	PAWLUS ERYK	PROJEKT I IMPLEMENTACJA SYSTEMU WIZYJNEGO I KOLOROWEGO SYSTEMU DOŚWIETLEŃ
4.	PŁONKA BOGDAN	INTEGRACJA SYSTEMU WIZYJNEGO Z PLATFORMĄ LEGO MINDSTORMS (KONSTRUKCJA KAMERY INTERFEJS OPROGRAMOWANIE PRZYKŁADOWE APLIKACJE)
5.	RYBACKI MICHAŁ	ZASTOSOWANIE ITERACYJNEGO STEROWANIA Z UCZENIEM W PROCESIE GENEROWANIA OPTIMALNEJ TRAJEKTORII RUCHU ROBOTA MOBILNEGO ZBUDOWANEGO NA BAZIE LEGO MINDSTORMS
6.	SMORAWIŃSKA OLGA	LOKALIZACJA BRYŁ W PRZESTRZENI 3D (WYKORZYSTANIE 2 KAMER)
7.	SZOTKIEWICZ ADRIAN	PLANOWANIE DROGI ROBOTA WYKORZYSTANIEM SYSTEMU WIZYJNEGO