

Wykaz tematów prac inżynierskich do realizacji w roku akademickim 2016/2017  
w Instytucie Politechnicznym Państwowej Wyższej Szkoły Zawodowej w GłogowieKierunek: **Automatyka i robotyka**

Temat	Promotor	Imię i nazwisko studenta
Projekt stanowiska do badań niezawodności elementów mechatronicznych pojazdów samochodowych	dr hab. inż. Andrzej Klepka	Patryk Adamczewski
Projekt stanowiska do bezpiecznej pracy z manipulatorem Kuka ZH15-2 opracowanie systemu zabezpieczeń przestrzeni roboczej	dr hab. inż. Andrzej Klepka	Paweł Wolski
Projekt stanowiska do badania charakterystyk dokładności i powtarzalności robotów przemysłowych	dr hab. inż. Andrzej Klepka	Sebastian Włodarczyk
Metody diagnostyczne do oceny stanu elementów wykonawczych robotów przemysłowych	dr hab. inż. Andrzej Klepka	Marek Czaczyk
Generator trajektorii dla robota MELFA	dr hab. inż. Andrzej Klepka	Jacek Ratajczak
Projekt lekkiego robota ramieniowego	dr inż. Grzegorz Góral	Alicja Jabłońska
Analiza stanu zrobotyzowanych stanowisk w Polsce do roku 2016 - prognozy na przyszłość na przykładzie innych obszarów zrobotyzowanych	dr inż. Grzegorz Góral	Mateusz Petelski
Wykonanie chwytaka elektrycznego dla robota Fanuc	dr inż. Grzegorz Góral	Marcin Szczepański
Wykonanie chwytaka pneumatycznego dla robota Fanuc	dr inż. Grzegorz Góral	Paweł Frankowski
Wykonanie podajnika dla robota Fanuc	dr inż. Grzegorz Góral	Szymon Zegadło
Wykonanie systemu wizyjnego dla robota Fanuc	dr inż. Grzegorz Góral	Paweł Kołodziej
Wykonanie stanowiska laboratoryjnego dla układów inteligentnych budynków	dr inż. Grzegorz Góral	Aleksander Majewski
Projekt i implementacja parkingu samochodowego (zdefiniowane i oznakowane miejsca) z automatyczną obsługą klientów (określa liczbę oraz numer wolnych miejsc)	dr inż. Paweł Majdzik	Mateusz Ratajczak
Autonomiczny system rozpoznawania twarzy z wykorzystaniem OpenCv i środowiska Cassandra	dr inż. Bartłomiej Sulikowski	Arkadiusz Tomasiak
Integracja systemu wizyjnego z platformą Lego MindStorms (konstrukcja kamery interfejs oprogramowanie przykładowe aplikacje)	dr inż. Bartłomiej Sulikowski	Bogdan Płonka
Wykorzystanie kontrolera Kinect w procesie sterowania manipulatorem	dr inż. Bartłomiej Sulikowski	Łukasz Wydysz
Automatyczne rzutowanie i wymiarowanie brył z wykorzystaniem systemu wizyjnego	dr inż. Bartłomiej Sulikowski	Patryk Gola
Lokalizacja brył w przestrzeni 3D (wykorzystanie 2 kamer)	dr inż. Bartłomiej Sulikowski	Olga Smorawińska
Projekt i implementacja systemu wizyjnego i kolorowego systemu doświetleń	dr inż. Bartłomiej Sulikowski	Eryk Pawlus
Zastosowanie Iteracyjnego Sterowania z Uczniem w procesie generowania optymalnej trajektorii ruchu robota mobilnego zbudowanego na bazie Lego MindStorms	dr inż. Bartłomiej Sulikowski	Michał Rybacki
Realizacja układu sterowania rozmytego dla wybranego stanowiska laboratoryjnego	dr hab. inż. Krzysztof Patan	Paweł Świątek
Budowa stanowiska laboratoryjnego do wyznaczania charakterystyk czujników	dr inż. Paweł Modzel	Szczepan Parchimowicz
Modernizacja sterowania myjni samochodowej	dr inż. Paweł Modzel	Michał Iskra
Analiza porównawcza metod sterowania temperaturą	dr inż. Elżbieta Banaczyk	Krzysztof Mucha
Metodyka doboru regulacji natężenia oświetlenia	dr inż. Elżbieta Banaczyk	Dobrosław Topolan

Analiza porównawcza serwonapędów stosowanych w automatyce przemysłowej	dr inż. Elżbieta Banaczyk	Tomasz Szklarski
Stanowisko do badania i regulacji prędkości obrotowej bezszczotkowego silnika prądu stałego BLDC	dr inż. Elżbieta Banaczyk	Michał Baran
Stanowisko do badania własności i pozycjonowania silnika liniowego	dr inż. Elżbieta Banaczyk	Marcin Bryś