Wykaz tematów prac dyplomowych **zatwierdzonych** przez WZds.JK

dla kierunku **Mechatronika w dniu 9 czerwca 2020 r.**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Lp.** | **Temat pracy dyplomowej** | **Stopień studiów (I/II)** | **Spec.** | **Opiekun/Promotor** |
|  | Projekt i budowa systemu zdalnego sterowania łazikiem pasażerskim  | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Pecolt |
|  | Projekt i budowa silnika 3-fazowego na bazie alternatora samochodowego | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Pecolt |
|  | Projekt i budowa prototypu mobilnego robota transportowego typu Line Follower | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Pecolt |
|  | Projekt budowy i sterowania układem stabilizacji kulki na bieżni wychylonej | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Pecolt |
|  | Projekt systemu sterowania zintegrowanego modułu grzejnego do zastosowań w ogrzewnictwie | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Chamera |
|  | Projekt i budowa zdalnie sterowanego robota kroczącego typu pająk | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Pecolt |
|  | Projekt systemu sterowania układu do generacji cyklicznych zmian ciśnienia cieczy w układzie zamkniętym | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Chamera |
|  | Projekt czujnika przepływu cieczy wykorzystującego efekt Halla | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Chamera |
|  | Projekt wzbudnika drgań do badań odporności wibracyjnej wybranych elementów i urządzeń | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Chamera |
|  | Projekt układu automatycznej regulacji natężenia przepływu wody w ogrzewaczu przepływowym | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Chamera |
|  | Projekt rozproszonego systemu sterowania pompami drenażowymi | I | SMiS | Dr inż. Piotr Zaporski |
|  | Projekt i wizualizacja systemu sterowania układem dwóch pomp ścieków | I | SMiS | Dr inż. Piotr Zaporski |
|  | Projekt uchwytu pneumatycznego-hydraulicznego do zastosowania w technologii zgrzewania tarciowego z przemieszaniem | I | SMiS | Dr inż. Piotr Zaporski |
|  | Projekt chwytaka robota przemysłowego do zadania paletyzacji tarcicy | I | SMiS | Dr inż. Piotr Zaporski |
|  | Modernizacja stanowiska laboratoryjnego do wyznaczania właściwości dynamicznych przestrzennych struktur porowatych | I | SMiS | Dr hab. inż. Igor Maciejewski, prof. Uczelni |
|  | Projekt systemu wizualizacji pracy oczyszczalni ścieków technologicznych | I | SMiS | Dr inż. Piotr Zaporski |
|  | Analiza dynamiki i sterowania ruchem obiektu swobodnie poruszającego się na platformie stabilizującej | I | SMiS | Dr hab. inż. Igor Maciejewski, prof. Uczelni |
|  | Projekt systemu sortowania kłód drewnianych | I | SMiS | Dr inż. Piotr Zaporski |
|  | Projekt systemu wago-pakowaczki do materiałów sypkich | I | SMiS | Dr inż. Piotr Zaporski |
|  | Projekt celi spawalniczej dla robota przemysłowego | I | SMiS | Dr inż. Piotr Zaporski |
|  | Prototyp systemu sterowania temperaturą w pomieszczeniu z wykorzystaniem platformy raspberry Pi oraz technologii bezprzewodowych | I | SMiS | Dr inż. Andrzej Błażejewski |
|  | Projekt i budowa stanowiska laboratoryjnego do wyznaczania właściwości indukcyjnych prądnicy prądu stałego | I | SMiS | Dr hab. inż. Igor Maciejewski, prof. Uczelni |
|  | Projekt i budowa przenośnego systemu noktowizyjnego | I | SMiS | Dr inż. Sebastian Pecolt |