



LAUREACI
Konkursu Na Najlepsze Prace Dyplomowe WIMiR
4 Edycja – prace inżynierskie 2015/16



L.p.	Nazwisko Imię	Temat pracy	Promotor
1	Mięsowicz Grzegorz Łabęcki Michał	Robot do inspekcji linii wysokiego napięcia	dr hab. inż., prof. nadzw. AGH Mariusz Giergiel
2	Karolonek Filip Yamaguchi Seiko	Elaboration of Environment Sensing and Mapping on Mobile Research Robot with application of Robot Operating System <i>Opracowanie rozpoznawania środowiska i tworzenia mapy dla mobilnego robota badawczego z wykorzystaniem ROS</i>	dr hab. inż. Tomasz Buratowski
3	Joniec Mateusz	Opracowanie metody przygotowania złączy rur gazociągów przesyłowych, pod spawanie, w warunkach terenowych	dr inż. Michał Maziarz
4	Fyda Jan	Projekt robota wspinającego się	dr inż. Grzegorz Karpiel
5	Janicki Szymon	Projekt i budowa automatu treningowego do gry w tenisa stołowego	dr inż. Stanisław Flaga
6	Kabała Andrzej	Projekt i wykonanie bezprzewodowej sieci czujników do monitorowania drgań konstrukcji budowlanych	dr inż. Marcin Maślanka
7	Plewa Anna	Synteza i charakterystyka właściwości strukturalnych $\text{Na}_2\text{Fe}_2(\text{SO}_4)_3$ – materiału katodowego dla akumulatorów sodowych	prof. dr hab. inż. Janina Molenda
8	Węgrzyn Jeremi	Stanowisko do wyznaczania wydajności bloku chłodzącego z wykorzystaniem platformy Arduino i LabVIEW	dr inż. Ireneusz Czajka
9	Suchanek Grzegorz	Badanie właściwości pomiarowych wybranych układów MEMS	dr inż. Marcin Nawrocki
10	Kozieł Arkadiusz	Modułowy system pomiarowo-sterujący bazujący na mikrokontrolerze STM32F4: projekt i wykonanie	dr inż. Łukasz Jastrzębski
11	Nowakowski Konrad	Czworonożny robot kroczący	dr hab. inż., prof. nadzw. AGH Mariusz Giergiel
12	Bałazy Anna	Wykorzystanie metodyki 8D w redukcji błędów jakościowych	dr inż. Bożena Zwolińska
13	Szydło Sebastian	Koncepcja sterowanego amortyzatora dwururowego	dr inż. Bolesław Zachara
14	Grabek Jakub	Budowa i implementacja regulatora rozmytego w robocie podwodnym klasy mini	dr hab. inż. Piotr Czop
15	Widera Bartosz Żak Jakub	Trójpalczasty, adaptacyjny chwytak dla robota przemysłowego	dr inż. Krzysztof Holak