

1. Moduł komunikacji bezprzewodowej pomiędzy komputerem PC, a robotem mobilnym typu Qfix.
2. Sztuczny pies -- projekt i symulacja robota mobilnego.
3. Komunikacja szerokopasmowa między grupą autonomicznych robotów i centrum sterowania.
4. Rozproszony system pomiarowy zbudowany na bazie tanich urządzeń do komunikacji sieciowej.
5. Symulator trajektorii poruszających się obiektów oraz wielo-czujnikowego stanowiska pomiarowego.
6. Dedykowany interfejs graficzny do wielowątkowej realizacji algorytmów sterowania modelami pojazdów inspekcyjnych
7. Uniwersalne środowisko uruchomieniowe do kompilacji programów assemblerowych i testowania systemów mikroprocesorowych
8. Programator sterownika SARMATIC
9. Oprogramowanie sterownika logicznego GE Fanuc
10. Symulator zdalnego sterowania odwróconym wahadłem
11. Model programowalnego sterownika logicznego
12. Oprogramowanie sterownika logicznego SARMATIC
13. Uodpornianie układów regulacji CGPC na niepewność parametryczną modelu sterowania
14. Model przestrzeni roboczej robotów Mitsubishi i Kawasaki na poziomie geometrii
15. Implementacja systemu optymalizującego zarządzanie procesów cieplnych jako część realizacji inteligentnego budynku mieszkalnego.
16. Analiza przydatności i rozwoju bezzałogowych jednostek latających UAV w zastosowaniach cywilnych.
17. System zbierania i przetwarzania danych z rynku walutowego Forex
18. Informatyczny system zarządzania firmą transportową
19. Toolbox algorytmów przetwarzania ewolucyjnego w środowisku MATLAB dla zadań wielokryterialnej optymalizacji
20. System zbierania i przetwarzania danych z rynku walutowego Forex
21. Symulator czasu rzeczywistego dynamiki sterowca napelnianego helem
22. Symulator sterowania sterowcem helowym
23. Mikroprocesorowy rejestrator parametrów lotu sterowca helowego
24. Komputer pokładowy dla robota Q-fix
25. Projekt robota-ryby

1	Moduł komunikacji bezprzewodowej pomiędzy komputerem PC, a robotem mobilnym typu Qfix	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Krzysztof Oliński	3
2	Sztuczny pies -- projekt i symulacja robota mobilnego	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Michał Czubenko	3
3	Komunikacja szerokopasmowa między grupą autonomicznych robotów i centrum sterowania.	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Jakub Wszolek	2
4	Rozproszony system pomiarowy zbudowany na bazie tanich urządzeń do komunikacji sieciowej	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Mariusz Domżański	3
5	Symulator trajektorii poruszających się obiektów oraz wielo-czujnikowego stanowiska pomiarowego.	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Mariusz Domżański	2
6	Dedykowany interfejs graficzny do wielowątkowej realizacji algorytmów sterowania modelami pojazdów inspekcyjnych	Dr inż. Janusz Kozłowski		2
7	Uniwersalne środowisko uruchomieniowe do kompilacji programów assemblerowych i testowania systemów mikroprocesorowych	Dr inż. Janusz Kozłowski		2
8	Programator sterownika SARMATIC	Dr inż. A. Marcińczyk		2
9	Oprogramowanie sterownika logicznego GE Fanuc	Dr inż. A. Marcińczyk		2
10	Symulator zdalnego sterowania odwróconym wahadłem	Dr inż. A. Marcińczyk		1
11	Model programowalnego sterownika logicznego	Dr inż. A. Marcińczyk		2
12	Oprogramowanie sterownika logicznego SARMATIC	Dr inż. Andrzej Marcińczyk		1
13	Uodpornianie układów regulacji CGPC na niepewność parametryczną modelu sterowania	Dr inż. Andrzej Marcińczyk		2
14	Model przestrzeni roboczej robotów Mitsubishi i Kawasaki na poziomie geometrii	Prof. zw.dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Dr inż. Janusz Kozłowski	3
15	Implementacja systemu optymalizującego zarządzanie procesów cieplnych jako część realizacji inteligentnego budynku mieszkalnego.	Prof. zw.dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Jakub Wszolek	2
16	Analiza przydatności i rozwoju bezzałogowych jednostek latających UAV w zastosowaniach cywilnych.	Dr inż. Henryk Kormański		2
17	Informatyczny system zarządzania firmą transportową	Dr inż. Andrzej Dyka		3
18	Toolbox algorytmów roju cząsteczek (PSO) dla środowiska MATLAB	Dr inż. Tomasz Białaszewski		1
19	Toolbox algorytmów przetwarzania ewolucyjnego w środowisku MATLAB dla zadań wielokryterialnej optymalizacji	Dr inż. Tomasz Białaszewski		1
20	Symulator czasu rzeczywistego dynamiki sterowca napełnianego helem	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Krzysztof Oliński	3
21	Symulator sterowania sterowcem helowym	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Krzysztof Oliński	3
22	Mikroprocesorowy rejestrator parametrów lotu sterowca helowego	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Jakub Wszolek	2
23	Komputer pokładowy dla robota Q-fix	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Krzysztof Oliński	2
24	Projekt robota-ryby	Prof. zw. dr hab. Zdzisław Kowalczuk	Mgr inż. Krzysztof Oliński	4
			Σ 61	

Szczegóły i zapisy w sekretariacie Katedry

Opiekun:

ZK – 12

JK – 2

AM – 6

HK – 1

AD – 2

TB – 2

Konsultant;

KO – 5

JW – 3

JK – 1

MD – 2

MCz - 1