

Propozycje tematów prac dyplomowych w roku akademickim 2022/2023 w Zakładzie Pojazdów Szynowych IPiMR

| Lp | Prowadzący | Temat | rodzaj | | stopień | | kierunek | | | uwagi |
|-----|------------------------------|--|-------------|-------------------------------------|---------|----|--|--|---|-------|
| | | | stacjonarne | niestacjonarne (dawniej zaoczne) | I | II | Mechanika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MiBM) | Mechatronika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MTR) | Inżynieria Pojazdów Elektrycznych i Hybrydowych | |
| 1. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Projekt wstępny hakowego mechanizmu samozaładowczego samochodu ciężarowego. | x | | x | | x | x | | |
| 2. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Projekt układu sterowania rozdzielaczem proporcjonalnym za pomocą sterownika MyRIO. | x | | x | | | x | | |
| 3. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Projekt wstępny bramowego mechanizmu załadownego samochodu ciężarowego. | x | | x | | x | x | | |
| 4. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Projekt układu pomiarowego ciśnienia w układzie hydraulicznym. | x | | x | | x | x | | |
| 5. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Wstępny model i weryfikacja rzeczywistego elektrohydraulicznego serwomechanizmu położenia w środowisku LMS Amesim. | x | | x | | | x | | |
| 6. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Model rzeczywistego układu do sterowania ciśnieniem powietrza w zbiorniku w środowisku LMS Amesim. | x | | x | | | x | | |
| 7. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Model rzeczywistego układu do sterowania prędkością obrotową silnika elektrycznego w środowisku LMS Amesim. | x | | x | | | x | | |
| 8. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Wstępny projekt modelu skrzyni zgrarniakowej do stanowiska laboratoryjnego. | x | | x | | x | | | |
| 9. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Wyznaczenie właściwości mechanicznych ośrodka gruntowego. | x | | x | | x | | | |
| 10. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Projekt wstępny naczepy z ruchomą podłogą typu walking floor. | x | | x | | x | | | |
| 11. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Wstępny projekt komory z mechanizmem załadownym do mycia pojemników na odpady. | x | | x | | x | | | |
| 12. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Projekt samochodowego podnośnika nożycowego z napędem hydraulicznym. | x | | x | | x | | | |
| 13. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Preliminary design of a hookloader equipment. | x | | | | x | x | | |
| 14. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Temat własny | x | | x | x | x | x | x | |
| 15. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Preliminary design of a hooklift truck equipment. | x | | x | | x | x | | |
| 16. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Preliminary design of waste container washing equipment. | x | | x | | | x | | |
| 17. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Preliminary design of car scissor lift. | x | | x | | | x | | |
| 18. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Preliminary design of a skiploader equipment. | x | | x | | x | x | | |
| 19. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Hydrostatic drive for an off-road truck. | x | | x | | | x | | |
| 20. | dr inż. Jarosław Kuśmierczyk | Preliminary design of a walking floor trailer. | x | | x | | | x | | |
| 21. | dr inż. Paweł Gomoliński | Adaptacja konstrukcyjna stanowiska operatora maszyny roboczej / ciągnika rolniczego dla osoby niepełnosprawnej ruchowo. | x | x | + | x | x | | | |
| 22. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt stanowiska do prostowania nadwozi/ram samochodowych. | x | x | + | x | x | | | |
| 23. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt urządzenia do kompresji i paczkowania odpadów surowcowych. | x | x | + | x | x | | | |
| 24. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt składanego roweru miejskiego z napędem mechanicznym/elektrycznym (Design of a foldable city bike with mechanical/electrical drive system). | x | x | x | x | x | x | x | |
| 25. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt mechanizmu zasyppowego dla pojazdu zbierającego odpady (Design of a bin-lifter for waste collection truck). | x | x | x | x | x | x | | |
| 26. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt układu napędowego osprzętu zamiatarki ulicznej. | x | x | x | x | x | x | | |
| 27. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt zautomatyzowanego wózka transportowego (Design of an AGV [automated-guided vehicle]). | x | x | x | x | x | x | x | |
| 28. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt urządzenia/stanowiska do demontażu pojazdów wycofanych z eksploatacji. | x | x | x | x | x | | | |
| 29. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt stanowiska / elektronicznego sterowania stanowiska do ćwiczeń rehabilitacyjnych kończyn górnych/dolnych. | x | x | x | x | x | x | | |
| 30. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt maszyny / osprzętu maszyny do specjalistycznych robót ziemnych/rolniczych (Design of a machinery/equipment for special earthmoving/agricultural work). | x | x | x | x | x | | | |

Propozycje tematów prac dyplomowych w roku akademickim 2022/2023 w Zakładzie Pojazdów Szynowych IPiMR

| Lp | Prowadzący | Temat | rodzaj | | stopień | | kierunek | | | uwagi |
|-----|---|--|-------------|-------------------------------------|---------|----|--|--|---|-------|
| | | | stacjonarne | niestacjonarne (dawniej zaoczne) | I | II | Mechanika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MiBM) | Mechatronika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MTR) | Inżynieria Pojazdów Elektrycznych i Hybrydowych | |
| 31. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt napędu osprzętu roboczego zamiatarki ulicznej (Design of a drive system for a sweeper vehicle attachments). | x | x | x | x | x | x | | |
| 32. | dr inż. Paweł Gomoliński | Projekt egzoskieletu rehabilitacyjnego dla kończyn górnych/dolnych. | x | x | x | x | x | x | | |
| 33. | dr hab. inż. Przemysław Kubiak, prof. uczelni | Stanowiskowe badania prototypowego hydraulicznego bezwładnika spiralnego (Stand tests of the prototype helical fluid inerter). | | | x | x | | | | |
| 34. | dr hab. inż. Przemysław Kubiak, prof. uczelni | Koncepcja układu detekcji pojazdów szynowych | | | x | x | | | | |
| 35. | dr hab. inż. Przemysław Kubiak, prof. uczelni | Sterowanie ruchem szynowym na pojedynczym torze. | | | x | x | | | | |
| 36. | dr hab. inż. Jan Matej, prof. uczelni | Wpływ wichrowatości toru kolejowego na bezpieczeństwo ruchu pojazdu szynowego po torze zakrzywionym. | | x | | x | x | | | |